

ROBOMASTER EP CORE

Quick Start Guide

Kurzanleitung

Guide de démarrage rapide

Guida rapida

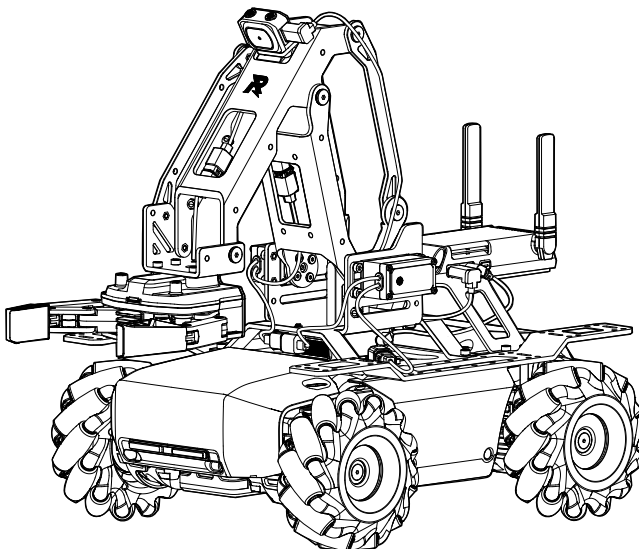
Snelstartgids

Guia de início rápido

Краткое руководство

دليل البدء السريع

v1.0



Introduction

The RoboMaster™ S1 Education Expansion Set Core (EP Core) is an all-in-one education solution for STEAM classrooms. It provides an official SDK that can be used with powerful mechanical accessories and interfaces to expand hardware possibilities. Together with rich teaching resources and a continually-updated competition database, the EP Core delivers a new classroom experience to make education easier for both teachers and students, expanding the boundaries of the future of education.

Downloading the RoboMaster App and Watching Tutorial Videos



RoboMaster App



Tutorial Videos

Search for the RoboMaster app in the App Store or Google Play or scan the QR code to download the app on your mobile device.

Visit the official DJI website <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video> or go to the app and enter the Guide page to watch the tutorial videos for assembly and use. You can also assemble the robot according to the assembly guide in the quick start guide.



- The RoboMaster app supports iOS 10.0.2 or later or Android 5.0 or later.
- Users can also download the RoboMaster software for Windows or Mac from the official DJI website on a computer to control the robot with a keyboard and mouse. https://www.dji.com/robomaster_app.



Internet

After assembly, use your DJI account to activate the robot in the RoboMaster app. Activation requires an internet connection.

Specifications

Structure

Dimensions 390×245×330 mm

Weight Approx. 3.3 kg

Intelligent Controller

Operating Frequency 2.4 GHz, 5.8 GHz, 5.1 GHz (limited to indoor use)

Intelligent Battery

Capacity 2400 mAh

Charging Voltage 12.6 V

Battery Type LiPo 3S

Energy 25.92 Wh

Einführung

RoboMaster™ S1 Education Expansion Set Core (EP Core) ist eine All-in-One-Bildungslösung für STEAM-Klassenzimmer. Sie bietet ein offizielles SDK, das mit leistungsstarken mechanischem Zubehör und Schnittstellen zur Hardwareerweiterung verwendet werden kann. Zusammen mit umfangreichen Lehrmitteln und einer Datenbank, die kontinuierlich aktualisiert wird, liefert der EP Core ein neues Lernerlebnis im Klassenzimmer, um Bildung sowohl für Lehrkräfte als auch für Schüler einfacher zu machen und die Grenzen des Machbaren neu zu definieren.

Die RoboMaster App herunterladen und Video-Tutorials anschauen



RoboMaster App



Video-Tutorials

Suchen Sie im App Store oder in Google Play nach RoboMaster oder scannen Sie den QR-Code, um die App auf Ihr Mobilgerät herunterzuladen.

Besuchen Sie die offizielle DJI-Website unter <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video> oder rufen Sie in der App die Programmseite auf, um sich die Tutorial-Videos für Zusammenbau und Verwendung anzusehen. Sie können den Roboter auch gemäß der Montageanleitung in der Kurzanleitung zusammenbauen.



- Die RoboMaster App wird von iOS 10.0.2 (oder höher) sowie Android 5.0 (oder höher) unterstützt.
- Benutzer können auch die RoboMaster-Software für Windows oder Mac von der offiziellen DJI-Website auf einen Computer herunterladen, um den Roboter mit einer Tastatur und Maus zu steuern. https://www.dji.com/robomaster_app.



Verwenden Sie nach dem Zusammenbauen Ihr DJI-Konto, um den Roboter in der RoboMaster App zu aktivieren. Für die Aktivierung wird eine Internetverbindung benötigt.

Technische Daten

Form

Abmessungen 390×245×330 mm
Gewicht Ca. 3,3 kg

Intelligent Controller

Betriebsfrequenz 2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (nur für die Verwendung in Innenräumen)

Intelligent Battery

Kapazität: 2.400 mAh
Ladespannung 12,6 V
Akkutyp LiPo 3S
Energie 25,92 Wh

Introduction

Le kit d'expansion principal (EP Core) du RoboMaster™ S1 Éducation est une solution éducative tout-en-un pour les classes STEAM. Il est accompagné d'un SDK officiel qui peut être utilisé avec des accessoires mécaniques et des interfaces puissants afin d'étendre les possibilités matérielles. Combiné aux ressources pédagogiques exhaustives et à une base de données compétitive mise à jour en permanence, le EP Core propose une nouvelle expérience d'enseignement pour faciliter l'éducation entre les enseignants et les étudiants et repousser les limites de l'avenir de l'éducation.

Téléchargement de l'application RoboMaster et visionnage des tutoriels vidéo



Application RoboMaster



Tutoriels vidéo

Recherchez l'application RoboMaster sur l'App Store ou Google Play ou scannez le code QR pour télécharger l'application sur votre appareil mobile.

Visitez le site officiel de DJI à l'adresse <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video> ou ouvrez l'application et accédez à la page Guide pour visionner les tutoriels vidéo pour les instructions d'assemblage et d'utilisation. Vous pouvez également assembler le robot conformément aux instructions d'assemblage du Guide de démarrage rapide.



- L'application RoboMaster requiert iOS 10.0.2 ou version ultérieure et Android 5.0 ou version ultérieure.
- Les utilisateurs peuvent télécharger le logiciel RoboMaster pour Windows ou Mac depuis le site Web officiel de DJI sur un ordinateur pour contrôler le robot à l'aide du clavier et de la souris. https://www.dji.com/robomaster_app



Une fois l'assemblage terminé, utilisez votre compte DJI pour activer le robot dans l'application RoboMaster. L'activation nécessite une connexion à Internet.

Caractéristiques techniques

Structure

Dimensions 390×245×330 mm
Poids Environ 3,3 kg

Contrôleur intelligent

Fréquence de fonctionnement 2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (limité à une utilisation en intérieur)

Batterie Intelligente

Capacité 2 400 mAh
Tension de charge 12,6 V
Type de batterie LiPo 3S
Énergie 25,92 Wh

Presentazione

RoboMaster™ S1 Education Expansion Set Core (EP Core) è una soluzione didattica all-in-one per l'apprendimento STEAM. Offre un SDK ufficiale che supporta l'uso con accessori e interfacce meccaniche efficienti al fine di ampliare le possibilità dell'hardware. Insieme a ricche risorse didattiche e a un database sulla concorrenza in continuo aggiornamento, EP Core offre una nuova esperienza in aula che semplifica la didattica per insegnanti e studenti, allargando i confini del futuro dell'istruzione.

App RoboMaster e video-tutorial



App RoboMaster



Video-tutorial

Cercare l'app RoboMaster sull'App Store o su Google Play, oppure scansionare il codice QR per scaricare l'app sul proprio dispositivo mobile.

Visitare il sito ufficiale di DJI <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video>, oppure accedere alla Guida nell'app per guardare i video-tutorial relativi all'assemblaggio e all'utilizzo del robot. Istruzioni per l'assemblaggio del robot sono anche disponibili nella sezione "Guida all'assemblaggio" della Guida rapida.



- L'app RoboMaster supporta iOS 10.0.2 o versioni successive, oppure Android 5.0 o versioni successive.
- Dal sito ufficiale di DJI è anche scaricabile il software RoboMaster per Windows o Mac, che consente di controllare il robot da un computer tramite tastiera e mouse. https://www.dji.com/robomaster_app.



Internet

Dopo l'assemblaggio, utilizzare il proprio account DJI per attivare il robot nell'app RoboMaster. L'attivazione richiede l'uso della connessione internet.

Caratteristiche principali

Struttura

Dimensioni 390×245×330 mm
Peso 3,3 kg ca.

Centralina intelligente

Frequenza operativa 2.4 GHz, 5.8 GHz, 5.1 GHz (limitato all'uso in spazi chiusi)

Batteria intelligente

Capacità 2400 mAh
Tensione di ricarica 12,6 V
Modello di batteria LiPo 3S
Energia 25,92 Wh

Inleiding

De RoboMaster™ S1 Education Expansion Set Core (EP Core) is een alles-in-één-onderwijsoplossing voor STEAM-klassen. Het biedt een officiële SDK die kan worden gebruikt met krachtige mechanische accessoires en interfaces om de hardwaredmogelijkheden uit te breiden. Samen met uitgebreide leermiddelen en een voortdurend bijgewerkte competitie-database levert de EP-kern een nieuwe klaservaring op. Deze is erop gericht om het onderwijs voor zowel de docenten als de studenten te vereenvoudigen en de grenzen van de toekomst van het onderwijs te verleggen.

De RoboMaster-app downloaden en instructievideo's bekijken



RoboMaster-app



Zelfstudievideo's

Zoek naar de RoboMaster-app in de App Store of Google Play of scan de QR-code om de app op je mobiele apparaat te downloaden.

Bezoek de officiële DJI-website <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video> of ga naar de app en open de gidspagina om de instructievideo's voor montage en gebruik te bekijken. U kunt ook de montagehandleiding in de snelstartgids gebruiken voor de montage van de robot.



- De RoboMaster-app ondersteunt iOS 10.0.2 of hoger, of Android 5.0 of hoger.
- Gebruikers kunnen ook de RoboMaster-software voor Windows of Mac downloaden van de officiële DJI-website om de robot vanaf een computer met een toetsenbord en muis te bedienen. https://www.dji.com/robomaster_app.



Internet

Gebruik na montage uw DJI-account om de robot in de RoboMaster-app te activeren. Activering vereist een internetverbinding.

Technische gegevens

Structuur

Afmetingen 390×245×330 mm
Gewicht Ong. 3,3 kg

Intelligente controller

Bedieningsfrequentie 2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (beperkt tot gebruik binnenshuis)

Intelligente accu

Capaciteit 2400 mAh
Opladspanning 12,6 V
Type accu LiPo 3S
Vermogen 25,92 Wh

Introdução

O RoboMaster™ S1 Conjunto de Expansão de Educação (EP Core) é uma solução educativa completa para salas de aulas STEAM. Proporciona um SDK oficial, que pode ser utilizado com acessórios mecânicos potentes e interfaces para expandir as possibilidades de hardware. Em combinação com recursos de ensino avançados e uma base de dados de competição continuamente atualizada, o EP Core proporciona uma nova experiência de sala de aula para tornar a educação mais fácil, tanto para professores como para alunos, alargando as fronteiras do futuro da educação.

Transferir a aplicação RoboMaster e assistir aos vídeos de tutorial



Aplicação RoboMaster



Vídeos de tutorial

Pesquise pela aplicação RoboMaster na App Store ou no Google Play ou leia o código QR para transferir a aplicação para o seu dispositivo móvel.

Visite o website oficial da DJI <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video> ou aceda à aplicação e aceda à página do Guia para ver os vídeos de tutorial para montagem e utilização. Também pode montar o robô de acordo com o guia de montagem no Guia de iniciação rápida.



- A aplicação RoboMaster é compatível com iOS 10.0.2, ou posterior, ou Android 5.0, ou posterior.
- Os utilizadores podem transferir o software RoboMaster para Windows ou Mac a partir do website oficial DJI num computador para controlar o robô com um teclado e rato. https://www.dji.com/robomaster_app.



Após a montagem, utilize a sua conta DJI para ativar o robô na aplicação RoboMaster. A ativação requer uma ligação à Internet.

Especificações

Estrutura

Dimensões 390×245×330 mm
 Peso Aprox. 3,3 kg

Controlador inteligente

Frequência de funcionamento 2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (limitado à utilização em interiores)

Bateria inteligente

Capacidade 2400 mAh
 Tensão de carga 12,6 V
 Tipo de bateria LiPo 3S
 Energia 25,92 Wh

Введение

Расширенный развивающий набор RoboMaster™ S1 Education Expansion Set Core (EP Core) — универсальное решение в области образования для классных комнат STEAM. Он включает в себя официальный SDK, который может использоваться с многофункциональными механическими вспомогательными агрегатами и интерфейсами, расширяющими возможности аппаратного обеспечения. В сочетании с обширными образовательными ресурсами и постоянно обновляющейся базой состязаний, EP Core выводит процесс обучения на новый уровень, делая его проще и для преподавателей, и для учеников, открывая образованию новые горизонты.

Загрузка приложения RoboMaster и просмотр обучающих видеороликов



Приложение RoboMaster



Учебные видеоролики

Найдите приложение RoboMaster в App Store или Google Play или отсканируйте QR-код, чтобы загрузить приложение на мобильное устройство.

Перейдите на официальный сайт DJI по ссылке <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video> или откройте приложение, чтобы просмотреть обучающие видеоролики о сборке и использовании устройства. Вы также можете использовать инструкции по сборке в кратком руководстве.



- Приложение RoboMaster поддерживает iOS 10.0.2 (или более позднюю версию) и Android 5.0 (или более позднюю версию).
- Пользователи также могут загрузить программное обеспечение RoboMaster для Windows или Mac с официального сайта DJI на компьютер, чтобы управлять роботом с помощью клавиатуры и мыши: https://www.dji.com/robomaster_app.



После сборки робота активируйте его при помощи учетной записи DJI в приложении RoboMaster. Для этого потребуется соединение с интернетом.

Технические характеристики

Конструкция

Размеры 390×245×330 мм

Масса около 3,3 кг

Интеллектуальный контроллер

Диапазон рабочих частот 2,4 ГГц, 5,1 ГГц (только для использования в помещении)

Аккумулятор Intelligent Battery

Емкость 2400 мАч

Напряжение зарядки 12,6 В

Тип аккумулятора Литий-полимерный 3S

Энергия 25,92 Вт/ч

يُعد روبوت (EP Core) Education Expansion Set Core RoboMaster™ S1 حلاً تعليميًا شاملاً لفصول STEAM. يوفر حزمة أدوات رسمية لتطوير البرمجيات يمكن استخدامها مع الملحقات والواجهات الميكانيكية القوية لزيادة إمكانيات الأجهزة. إلى جانب موارد التدريس الثرية وقاعدة بيانات منافسة تُحدّث باستمرار، يوفر EP Core تجربةً جديدةً للفصول الدراسية بهدف تسهيل عملية التعليم لكل من المُعلمين والطلاب، مع توسيع حدود مستقبل التعليم.

تنزيل تطبيق RoboMaster ومشاهدة مقاطع الفيديو التعليمية



مقاطع الفيديو التعليمية



تطبيق RoboMaster

ابحث عن تطبيق RoboMaster في App Store أو Google Play أو امسح رمز الاستجابة السريعة لتنزيل التطبيق على جهازك المحمول. مُنْ زيارة موقع DJI الرسمي <https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video> أو انتقل إلى التطبيق وادخل صفحة الدليل لمشاهدة مقاطع الفيديو التعليمية الخاصة بالتجميع والاستخدام. كما يُمكنك تجميع الروبوت وفقًا لدليل التجميع في دليل البدء السريع.

- يُدعم تطبيق RoboMaster نظام iOS 10.0.2 أو الإصدارات الأحدث أو Android 5.0 أو الإصدارات الأحدث.
 - بإمكان المستخدمين أيضًا تنزيل برنامج RoboMaster لنظام التشغيل Windows أو Mac من موقع DJI الرسمي على جهاز كمبيوتر للتحكم في الروبوت باستخدام لوحة مفاتيح وماوس.
- بعد التجميع، استخدم حسابك في DJI لتفعيل الروبوت في تطبيق RoboMaster. يتطلب التفعيل اتصال إنترنت.



المواصفات

الهيكل	330×245×390 مم
الأبعاد	تقريباً 3.3 كجم
الوزن	2.4 جيجاهرتز، 5.8 جيجاهرتز، 5.1 جيجاهرتز (يقصر على الاستخدام في الأماكن المغلقة)
وحدة تحكم ذكية	2400 مللي أمبير
التردد التشغيلي	12.6 فولت
بطارية ذكية	3S LiPo
السعة	25.92 واط
جهد الشحن	
نوع البطارية	
الطاقة	

In the Box // Lieferumfang // Contenu de l'emballage // Contenuto della confezione // In de doos // Na emballagem // Комплект поставки // محتويات العبوة

Check that all of the following items are in your package. If any item is missing, contact DJI or your local dealer.
Bitte prüfen Sie, ob alle hier aufgeführten Teile in Ihrer Verpackung enthalten sind. Falls eines oder mehrere Teile fehlen, wenden Sie sich an Ihren Ansprechpartner bei DJI oder Ihren örtlichen Händler.
Vérifiez que l'emballage de votre produit contient les éléments suivants. S'il manque des éléments, contactez DJI ou votre revendeur local.

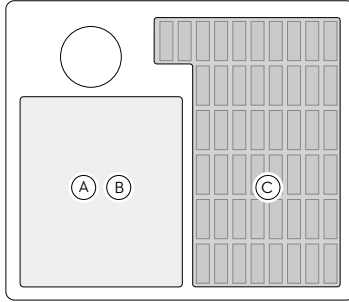
Verificare che tutti i componenti elencati di seguito siano presenti nella confezione. Qualora mancasse un componente, contattare DJI o il proprio rivenditore locale.

Controleer of alle volgende items zich in uw pakket bevinden. Als er onderdelen ontbreken, neem dan contact op met DJI of uw plaatselijke dealer.

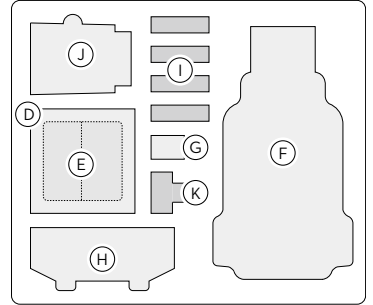
Verifique se todos os itens seguintes estão na sua embalagem. Se faltar algum item, contacte a DJI ou o revendedor local.
Убедитесь, что в вашем комплекте поставки имеются все нижеперечисленные предметы. Если какой-либо предмет отсутствует, свяжитесь с компанией DJI или местным представителем.

تحقق من وجود جميع العناصر التالية في العبوة الخاصة بك. في حالة فقدان أي عنصر، فترجى الاتصال بشركة DJI أو الموزع المحلي لديك.

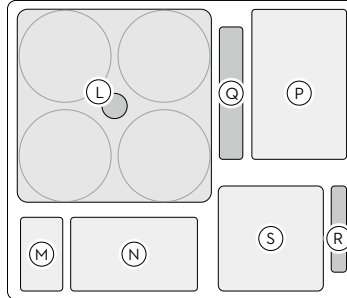
First Layer:
Erste Schicht:
Première couche :
Primo strato:
Eerste laag:
Primeira camada:
Первый слой:
الطبقة الأولى:



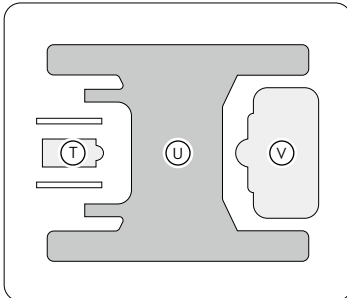
Second Layer:
Zweite Schicht:
Deuxième couche :
Secondo strato:
Tweede laag:
Segunda camada:
Второй слой:
الطبقة الثانية:



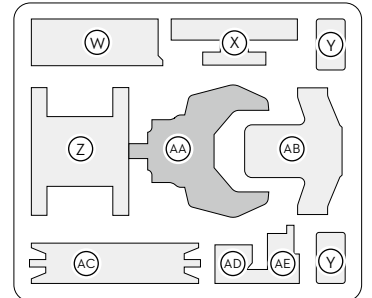
Third Layer:
Dritte Schicht:
Troisième couche :
Terzo strato:
Derde laag:
Terceira camada:
Третий слой:
الطبقة الثالثة:



Fourth Layer:
Vierte Schicht:
Quatrième couche :
Quarto strato:
Vierde laag:
Quarta camada:
Четвертый слой:
الطبقة الرابعة:



Fifth Layer:
Fünfte Schicht:
Cinquième couche :
Quinto strato:
Vijfde laag:
Quinta camada:
Пятый слой:
الطبقة الخامسة:



A**Manuais**

- Quick Start Guide
- Disclaimer and Safety Guidelines - At a Glance

Produktdokumentation

- Kurzanleitung
- Haftungsausschluss und Sicherheitsvorschriften – Überblick

Manuais

- Guide de démarrage rapide
- Clause d'exclusion de responsabilité et consignes de sécurité – Aperçu

Manuali

- Guida rapida
- Limitazioni di responsabilità e direttive sulla sicurezza – Sintesi

Handleidingen

- Startgids
- Disclaimer en veiligheidsrichtlijnen - in één oogopslag

Manuais

- Guia de início rápido
- Declaração de exoneração de responsabilidade e diretrizes de segurança - De relance

Руководства

- Краткое руководство пользователя
- Заявление об отказе от ответственности и руководство по технике безопасности – обзор

الكتيبات الإرشادية

- دليل البدء السريع
- إعلان المسؤولية وإرشادات السلامة - في نسخة سريعة

B

×7

Vision Marker

- Sichtmarkierungen
- Marqueurs visuels
- Marcatore visivo
- Visionmarkering
- Marcador de visão
- Опознавательный маркер
- مؤشر الرؤية

C

×48 (+2)*

C1

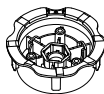
- Mecanum Wheel Roller
- Rollen für das Mecanum-Rad
- Roulette pour roue Mecanum
- Rullo per ruota mecano
- Mecanum-wielroller
- Rolete de roda Mecanum
- Ролик колеса Илона
- Mecanum بكرة بعجلة

D

×4

D1

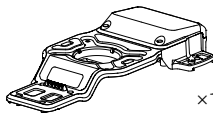
- M35081 Brushless Motor and ESC
- Bürstenloser Motor und ESC M35081
- Moteur sans balais M35081 et ESC
- Motore brushless M35081 e ESC
- M35081 borstelloze motor en ESC
- Motor M35081 sem escovas e ESC
- Бесщеточный двигатель M35081 e ESC
- ESC و M35081 Brushless محرك من نوع

E

×4

E1

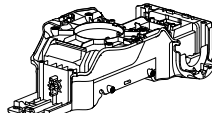
- Damping Ring Bracket
- Dämpfungsbügel
- Support de fixation du moyeu
- Anello di bloccaggio
- Dempingsringsteun
- Кронштейн демпфирующего кольца
- Suporte para anel de amortecimento
- كبتيفة حلقة التخميم

F

×1

F1

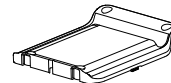
- Chassis Cover
- Attached to the chassis middle frame before delivery.
- Fahrgestellabdeckung
- Wird vor Auslieferung am Fahrgestellmitte Rahmen befestigt.
- Couvercle du châssis
- Monté sur le cadre intermédiaire du châssis avant la livraison.
- Copertura telaio
- Fissata al telaio intermedio durante il confezionamento.
- Afdekking chassis
- Vóór levering bevestigd aan het middenframe van het chassis.
- Cobertura do chassis
- Fixada à estrutura intermédia do chassis antes da entrega.
- Крышка для шасси
- Крепится к средней раме шасси перед доставкой.
- غطاء الشاسيه
- مرفق بالإطار الأوسط للشاسيه قبل التسليم.



×1

F2

- Chassis Middle Frame (Intelligent Battery included)
- Fahrgestellmitte Rahmen (Intelligent Battery enthalten)
- Cadre intermédiaire du châssis (Batterie Intelligente incluse)
- Telaio intermedio (batteria intelligente inclusa)
- Middenframe chassis (inclusief intelligente accu)
- Chassis da estrutura intermédia (Bateria inteligente incluida)
- Средняя рама шасси (с аккумулятором Intelligent Battery)
- الإطار الأوسط للشاسيه (بطارية ذكية مضمنة)



×1

F3

- Chassis Cabin Cover
- Attached to the chassis middle frame before delivery.
- Fahrgestellabdeckung (Kabine)
- Wird vor Auslieferung am Fahrgestellmitte Rahmen befestigt.
- Couvercle de la cabine du châssis
- Monté sur le cadre intermédiaire du châssis avant la livraison.
- Copertura cabina
- Fissata al telaio intermedio durante il confezionamento.
- Afdekking chassis-cabine
- Vóór levering bevestigd aan het middenframe van het chassis.
- Cobertura da cabine do chassis
- Fixada à estrutura intermédia do chassis antes da entrega.
- Крышка кабины шасси
- Крепится к средней раме шасси перед доставкой.
- غطاء كابينة الشاسيه
- مرفق بالإطار الأوسط للشاسيه قبل التسليم.

* (+x) refers to the quantity of spare items included in the package.

* (+x) bezieht sich auf die Menge der in der Verpackung enthaltenen Ersatzteile.

* (+x) indique la quantité d'objets de rechange inclus dans l'emballage.

* (+x) si riferisce alla quantità di pezzi di ricambio inclusi nella confezione.

* (+x) verwijst naar het aantal reserveonderdelen in de verpakking.

* (+x) refere-se à quantidade de itens sobressalentes incluídos na embalagem.

* (+x) количество запасных предметов, включенных в комплект.

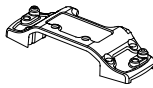
* (+x) ندم إلى كمية قطع الغيار المرفقة في الصندوق.

G

×1

G1

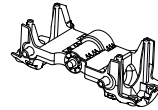
Camera
Kamera
Caméra
Videocamera
Camera
Câmara
Камера
كاميرا

H

×1

H1

Front Axle Cover
Frontachsenabdeckung des
Fahrgestells
Couvercle d'essieu avant
Copertura asse anteriore
Afdekking vooras
Cobertura do eixo dianteiro
Крышка переднего моста
غطاء المحور الأمامي

H

×1

H2

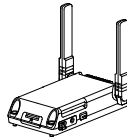
Front Axle Module Base
Frontachsenmodulrahmen
Base du module d'essieu avant
Base del modulo asse anteriore
Modulebasis vooras
Base do módulo do eixo
dianteiro
Модульное основание
переднего моста
قاعدة وحدة المحور الأمامي

I

×4

I1

Hit Detector
Trefferdetektor
Détecteur d'impact
Rilevatore di colpi
Trefferdetektor
Detetor de embates
Детектор ударов
كاشف الصدمات

J

×1

J1

Intelligent Controller
Intelligent Controller
Contrôleur intelligent
Centralina intelligente
Intelligente controller
Controlador inteligente
Интеллектуальный
контроллер
وحدة تحكم ذكية

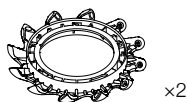
K

×1

K1

Speaker
Lautsprecher
Haut-parleur
Altoparlante
Luidspreker
Altifalante
Динамик
مكبر صوت

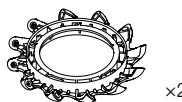
L



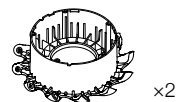
×2



×2



×2



×2

L1

Left-Threaded Inner Hub
Linksläufige innere Nabenhälfte
Jante intérieure à axe diagonal gauche

Mozzo interno (verso sinistro)
Binnennaaf met linkse schroefdraad

Hub interior com ligação roscada à esquerda
Внутренняя ступица с левой резьбой

محور داخلي ملولب تجاه اليسار

L2

Left-Threaded Outer Hub
Linksläufige äußere Nabenhälfte
Jante extérieure à axe diagonal gauche

Mozzo esterno (verso sinistro)
Buitennaaf met linkse schroefdraad

Hub exterior com ligação roscada à esquerda
Внешняя ступица с левой резьбой

محور خارجي ملولب تجاه اليسار

L3

Right-Threaded Inner Hub
Rechtsläufige innere Nabenhälfte
Jante intérieure à axe diagonal droit

Mozzo interno (verso destro)
Binnennaaf met rechtse schroefdraad

Hub interior com ligação roscada à direita
Внутренняя ступица с правой резьбой

محور داخلي ملولب تجاه اليمين

L4

Right-Threaded Outer Hub
Rechtsläufige äußere Nabenhälfte
Jante extérieure à axe diagonal droit

Mozzo esterno (verso destro)
Buitennaaf met rechtse schroefdraad

Hub exterior com ligação roscada à direita
Внешняя ступица с правой резьбой

محور خارجي ملولب تجاه اليمين



×4

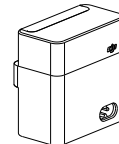


×4



×1

M



×1

L5

Mecanum Wheel Damping Ring
Dämpfungsring für das Mecanum-Rad

Moyeu pour roue Mecanum
Anello smorzatore per ruota meccano

Mecanum-wieldemperring
Anel de amortecimento da roda Mecanum

Демпфирующее кольцо колеса Илона

حلقة تخميد عجلة Mecanum

L6

Motor Mounting Plate
Motorbefestigungsrahmen
Plaque de montage du moteur
Piastra di montaggio del motore

Montageplaat motor
Placa de montagem do motor

Монтажная пластина двигателя

لوحة تثبيت المحرك

L7

Screwdriver Handle
Schraubendrehergriff
Manche de tournevis

Impugnatura cacciavite
Schroevendraaierhandvat
Pega da chave de fendas

Рукоятка отвертки

مقبض المفك

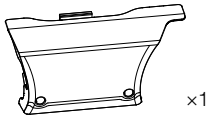
M1

Intelligent Battery Charger
Intelligent Battery Ladegerät
Chargeur de Batterie Intelligente
Caricatore della batteria intelligente

Intelligente acculader
Carregador de bateria inteligente
Зарядное устройство аккумулятора Intelligent Battery

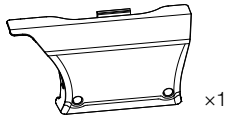
شاحن بطارية ذكية

N



N1

Chassis Left Armor
Fahrgestellpanzerung (links)
Armure gauche du châssis
Corazza sinistra
Linkerpantser chassis
Armadura esquerda do chassis
Левая броня шасси
الدرع الأيسر للشاسيه



N2

Chassis Right Armor
Fahrgestellpanzerung (rechts)
Armure droite du châssis
Corazza destra
Rechterpantser chassis
Armadura direita do chassis
Правая броня шасси
الدرع الأيمن للشاسيه



N3

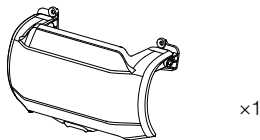
AC Power Cable
Varies by region.
AC-Netzkabel
Nach Region unterschiedlich.
Câble d'alimentation CA
Varie selon les zones géographiques.
Cavo di alimentazione CA
Varia in base alla località di acquisto.
Voedingskabel
Verschildt per regio.
Cabo de alimentação CA
Varia consoante a região.
Кабель питания переменного тока
Зависит от региона.
كابل طاقة AC
يختلف حسب المنطقة.

P



P1

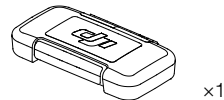
Chassis Front Armor
Fahrgestellpanzerung (vorne)
Armure avant du châssis
Corazza frontale
Voorpantser chassis
Armadura dianteira do chassis
Передняя броня шасси
الدرع الأمامي للشاسيه



P2

Chassis Rear Armor
Fahrgestellpanzerung (hinten)
Armure arrière du châssis
Corazza posteriore
Achterpantser chassis
Armadura traseira do chassis
Задняя броня шасси
الدرع الخلفي للشاسيه

Q



Q1

Screw Box A
Schraubensatz A
Boîte à vis A
Scatola di viti A
Schroevendoos A
Caixa de parafusos A
Коробка А с винтами
صندوق البراغي A

R



x1

R1

Motion Controller
Bewegungssteuereinheit
Contrôleur de mouvement
Scheda di controllo
Motion controller
Controlador de movimento
Контроллер движения
وحدة تحكم الحركة

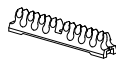
S



x1

S1

X-Shaped Front Shaft
Cover
X-förmige vordere
Getriebeabdeckung
Couvercle d'arbre avant
en forme de X
Copertura a X per albero
anteriore
X-vormige afdekking
vooras
Cobertura do eixo
dianteiro em forma de X
Передняя X-образная
крышка для ступицы
غطاء العمود الأمامي على شكل X



x1

S2

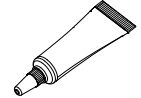
Cable Retainer
Kabelhalterung
Dispositif de retenue de
câbles
Fermacavi
Kabelhouder
Retentor do cabo
Фиксатор кабелей
مثبت كابل



x1

S3

Mecanum Wheel Mounting
Plate
Befestigungsplatte für das
Mecanum-Rad
Support de montage de
roue Mecanum
Piastra di montaggio delle
ruote meccano
Mecanum-
wielmontageplaat
Placa de montagem da
roda Mecanum
Монтажная пластина
колеса Илона
Lوحة تثبيت عجلة
Mecanum



x1

S4

Grease
Schmierfett
Graisse
Olio lubrificante
Massa lubrificante
Vet
Смазка
شحم

The screw box A includes the following items:

Der Schraubensatz A enthält folgende Elemente:

La boîte à vis A comprend les éléments suivants :

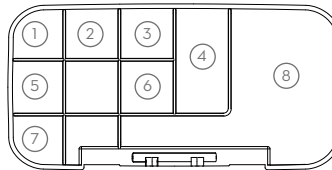
La scatola di viti A comprende:

De schroevendoos A bevat de volgende items:

A caixa de parafusos A inclui os seguintes itens:

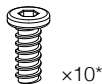
Составляющие коробки A с винтами:

يحتوي صندوق البراغي A على العناصر التالية:



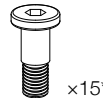
x1

① Front Rubber Stop
Vorderer Gummi-Stopper
Butée en caoutchouc avant
Stoppino di gomma frontale
Rubberstop voorzijde
Batente dianteiro de borracha
Передний резиновый упор
سدادة مطاطية من الأمام



x10*

② T3 Screw
T3 Schraube
Vis T3
Vite T3
T3-schroef
Parafuso T3
Винт T3
برغي T3



x15*

③ M3-B Screw
M3-B Schraube
Vis M3-B
Vite M3-B
M3-B-schroef
Parafuso M3-B
Винт M3-B
برغي B-M3



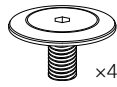
x66*

④ M3-A Screw
M3-A Schraube
Vis M3-A
Vite M3-A
M3-A-schroef
Parafuso M3-A
Винт M3-A
برغي A-M3



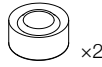
x21*

⑤ T2 Screw
T2 Schraube
Vis T2
Vite T2
T2-schroef
Parafuso T2
Винт T2
برغي T2



x4*

⑥ M4-A Screw
M4-A Schraube
Vis M4-A
Vite M4-A
M4-A-schroef
Parafuso M4-A
Винт M4-A
برغي A-M4



x2

⑦ Rubber Shock Ring
Aufprallgummiring
Anneau d'amortissement
en caoutchouc
Anello di gomma ammortizante
Rubberen schokring
Anel amortecedor de borracha
Резиновое кольцо амортизатора
حلقة مطاطية للاضصاص الصدمات



x1

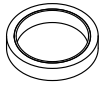
⑧ #1 Screwdriver Bit
#1 Schraubendreher-Bit
#1 Extrémité de tournevis
Punta cacciavite n. 1
#1 Schroefbit
Chave de fendas Nº.1
Наконечник отвертки №1
لقطة مشبك رقم 1

* Refers to the quantity with spare items included in the package.
* Bezieht sich auf die Menge der in der Verpackung enthaltenen Ersatzteile.

* Indique la quantité d'objets de rechange inclus dans l'emballage.
* Si riferisce alla quantità di pezzi di ricambio inclusi nella confezione.

* verwijst naar het aantal reserveonderdelen in de verpakking.
* Refere-se à quantidade de itens sobressalentes incluídos na embalagem.

* Количество запасных предметов, включенных в комплект.
* تشير إلى كمية قطع الغيار المدرجة في العبوة.



x1

S5
Masking Tape
Kreppband
Ruban-cache adhésif
Nastro adesivo
Afplakband
Fita adesiva
Маскировочная лента
شریط لاصق



35 cm

x1

S7
Data Cables
Datenkabel
Câble de transfert des données
Cavi dati
Datakabels
Cabos de dados
Кабели передачи данных
كابلات البيانات



23 cm

x2

S8
Data Cables
Datenkabel
Câbles de transfert des données
Cavi dati
Datakabels
Cabos de dados
Кабели передачи данных
كابلات البيانات



12 cm

x4

S9
Data Cables
Datenkabel
Câbles de transfert des données
Cavi dati
Datakabels
Cabos de dados
Кабели передачи данных
كابلات البيانات

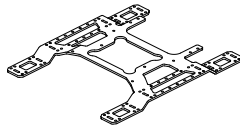
T



x1

T1
Infrared Distance Sensor (TOF)
Infraroter Abstandssensor (TOF)
Capteur de distance infrarouge (TOF)
Sensore distanza a infrarossi (TOF)
Infrarood afstandssensor (TOF)
Sensor de distância com infravermelhos (TOF)
Инфракрасный датчик расстояния (TOF)
جهاز استشعار المسافة بالأشعة تحت الحمراء (TOF)

U



x1

U1
Chassis Extension Platform
Fahrgestellverlängerungsplattform
Plateforme d'extension du châssis
Piattaforma di estensione del telaio
Chassisuitbreidingsplatform
Plataforma de extensão do chassis
Выдвижная платформа шасси
منصة توسيع الشاسيه

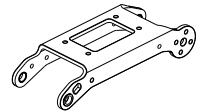
V



x1

V1
Screw Box B
Schraubensatz B
Boîte à vis B
Scatola di viti B
Schroevendoos B
Caixa de parafusos B
Коробка B с винтами B
صندوق البراغي B

W

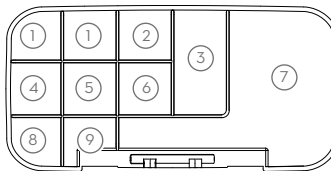








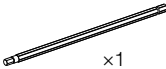
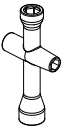
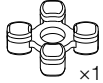

x1

W1
Robotic Arm (1 of 2)
Roboterarm (1 von 2)
Bras robotique (1 sur 2)
Braccio robotico (1 di 2)
Robotarm (1 van 2)
Braço robótico (1 de 2)
Роботизированная рука (1 из 2)
ذراع روبوتي (1 من 2)

The screw box B includes the following items:
 Der Schraubensatz B enthält folgende Elemente:
 La boîte à vis B comprend les éléments suivants :
 De schroevendoos B bevat de volgende items:
 A caixa de parafusos B inclui os seguintes itens:
 Составляющие коробки B с винтами:

يحتوي صندوق البراغي B على العناصر التالية:



- | | | | | | |
|---|---|--|---|---|---|
|  |  |  |  |  | |
| ×12* | ×10* | ×54* | ×10* | ×10* | |
| ① M3-E Screw
M3-E Schraube
Vis M3-E
Vite M3-E
M3-E-schroef
Parafuso M3-E
Винт M3-E
E-M3 برغي | ② M3-D Screw
M3-D Schraube
Vite M3-D
M3-D-schroef
Vis M3-D
Parafuso M3-D
Винт M3-D
D-M3 برغي | ③ M3-C Screw
M3-C Schraube
Vis M3-C
Vite M3-C
M3-C-schroef
Parafuso M3-C
Винт M3-C
C-M3 برغي | ④ M3 Lock Nut
M3 Klemmmutter
Écrou de blocage M3
Controlado M3
M3-borgmoer
Porca de segurança M3
Стопорная гайка M3
M3 صمولة زنق | ⑤ Cable Clamp
Kabelklemme
Serre-câbles
Ferraçavi
Kabelklem
Abraçadeira de cabo
Зажим для кабеля
مشبك كابل | |
|  |  |  |  |  | |
| ×6* | ×1 | ×1 | ×1 | ×2 | |
| ⑥ M3-H Screw
M3-H Schraube
Vis M3-H
Vite M3-H
M3-A schroef
Parafuso M3-H
Винт M3-H
H-M3 برغي | ⑦ #2 Screwdriver Bit
#2 Schraubendreher-Bit
#2 Extrémité de tournevis
Punta cacciavite n. 2
#2 schroefbit
Chave de fendas Nº.2
Наконечник отвертки №2
لقمة مفك رقم 2 | ⑦ Multi-tool
Multi-Tool
(Multifunktionswerkzeug)
Outils multifonctions
Multi-utensile
Multitool
Multi-ferramenta
Многофункциональный инструмент
معدد الأدوات | ⑦ Buffer Ring
Pufferring
Anneau
d'amortissement
Anello del buffer
Buffering
Anel vedante
Защитное кольцо
حلقة صادة | ⑧ M3-F Hex Stud
M3-F Einschraubstutzen
Écrou hexagonal
M3-F
Borchia esagonale M3-F
M3-F zeskant
Parafuso hexagonal M3-F
Шестигранный винт
M3-F
F-M3 مسامير سداسي | ⑨ M3-G Hex Stud
M3-G Einschraubstutzen
Écrou hexagonal
M3-G
Borchia esagonale
M3-G
M3-G zeskant
Parafuso hexagonal
M3-G
Шестигранный винт
M3-G
G-M3 مسامير سداسي |

* Refers to the quantity with spare items included in the package.

* Bezieht sich auf die Menge der in der Verpackung enthaltenen Ersatzteile.

* Indique la quantité d'objets de rechange inclus dans l'emballage.

* Si riferisce alla quantità di pezzi di ricambio inclusi nella confezione.

* verwijst naar het aantal reserveonderdelen in de verpakking.

* Refere-se à quantidade de itens sobressalentes incluídos na embalagem.

* Количество запасных предметов, включенных в комплект.

* تشير إلى كمية قطع الغيار المدرجة في العبوة.

X



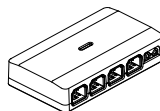
×1



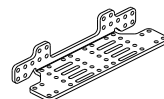
×1



×1



×1



×1

X1
Robotic Arm Connecting Rod #1

Roboterarm-Verbindungsstange Nr.1

Barre de connexion du bras robotique #1

Biella del braccio robotico n. 1

Verbindingsstang robotarm #1

Haste de ligação do braço robótico Nº.1

Соединительный стержень роботизированной руки №1

قضيب توصيل للذراع الروبوتي رقم 1

X2
Robotic Arm Connecting Rod #2

Roboterarm-Verbindungsstange Nr.2

Barre de connexion du bras robotique #2

Biella del braccio robotico n. 2

Verbindingsstang robotarm #2

Haste de ligação do braço robótico Nº.2

Соединительный стержень роботизированной руки №2

قضيب توصيل للذراع الروبوتي رقم 2

X3
Robotic Arm Connecting Rod #3

Roboterarm-Verbindungsstange Nr.3

Barre de connexion du bras robotique #3

Biella del braccio robotico n. 3

Verbindingsstang robotarm #3

Haste de ligação do braço robótico Nº.3

Соединительный стержень роботизированной руки №3

قضيب توصيل للذراع الروبوتي رقم 3

X4
Power Connector Module

Module de connexion de l'alimentation

Modulo di connettore di alimentazione

Voedingsschakelaarmodule

Módulo conector de alimentação

Модуль разъема питания

وحدة موصل الطاقة

X5
Front Axle Extension Platform

Verlängerungsplattform für Vorderachse

Plateforme d'extension de l'essieu avant

Piattaforma di estensione dell'asse anteriore

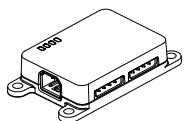
Verlengingsplatform voor de vooras

Plataforma de extensão do eixo dianteiro

Выдвижная платформа переднего моста

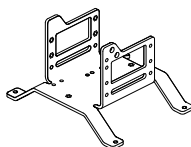
منصة توسيع المحور الأمامي

Y

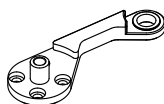


×4

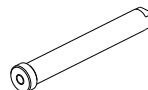
Z



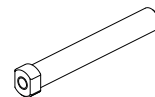
×1



×1



×1



×1

Y1
Sensor Adapter
Sensoradapter
Adaptateur du capteur
Adattatore del sensore
Sensoradapter

Adaptador do sensor

Адаптер для датчика

مهايين مستشعر

Z1
Robotic Arm Base
Roboterarmrahmen
Base du bras robotique
Base del braccio robotico

Basis robotarm

Base do braço robótico

База роботизированной руки

قاعدة الذراع الروبوتي

Z2
Robotic Arm (2 of 2) Connecting Rod
Roboterarm (2 von 2), Verbindungsstange

Barre de connexion du bras robotique (2 sur 2)

Biella del braccio robotico (2 di 2)

Verbindingsstang robotarm (2 van 2)

Haste de ligação (2 de 2) do braço robótico

Соединительный стержень роботизированной руки (2 из 2)

قضيب توصيل للذراع الروبوتي (2 من 2)

Z3
Robotic Arm (2 of 2) Long Rod
Roboterarm (2 von 2), lange Stange

Barre longue du bras robotique (2 sur 2)

Asta lunga del braccio robotico (2 di 2)

Lange stang robotarm (2 van 2)

Haste longa (2 de 2) do braço robótico

Длинный стержень роботизированной руки (2 из 2)

قضيب طويل للذراع الروبوتي (2 من 2)

Z4
Robotic Arm (2 of 2) Short Rod
Roboterarm (2 von 2), kurze Stange

Barre courte du bras robotique (2 sur 2)

Asta corta del braccio robotico (2 di 2)

Korte stang robotarm (2 van 2)

Haste curta (2 de 2) do braço robótico

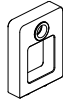
Короткий стержень роботизированной руки (2 из 2)

قضيب قصير للذراع الروبوتي (2 من 2)



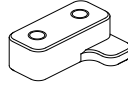
×1

Z5
 Robotic Arm Limit Block
 Roboterarm-Klemmstück
 (Roboterarm-
 Begrenzungsblock)
 Bloc de limite du bras
 robotique
 Blocco di limitazione del
 braccio robotico
 Begrenzer robotarm
 Bloqueio de limite do
 braço robótico
 Блок роботизированной
 руки
 كتلة تقييد الذراع الروبوتي



×1

Z6
 Robotic Arm Support
 Base
 Roboterarmträgerrahmen
 Base de soutien du bras
 robotique
 Base di supporto del
 braccio robotico
 Ondersteuningsbasis
 robotarm
 Base de suporte do braço
 robótico
 Основание
 роботизированной руки
 قاعدة دعم الذراع الروبوتي



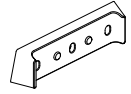
×1

Z7
 Robotic Arm Cable Fixer
 Roboterarm-Kabelbinder
 Fixation de câble du bras
 robotique
 Fissacavi del braccio
 robotico
 Kabelhouder robotarm
 Fixador de cabo do braço
 robótico
 Фиксатор кабеля
 роботизированной руки
 مثبت كابل للذراع الروبوتي



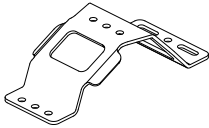
×1

Z8
 Robotic Arm Triangle Link
 Roboterarm-
 Dreiecksverbindung
 Lien triangulaire du bras
 robotique
 Collegamento a triangolo
 del braccio robotico
 Driehoeksverbinding
 robotarm
 Ligação em triângulo do
 braço robótico
 Треугольный
 соединитель
 роботизированной руки
 حلقة مثلثية الشكل للذراع الروبوتي



×1

Z9
 TOF Mounting Bracket
 TOF-Montagehalterung
 Support de fixation ToF
 Staffa di montaggio del
 TOF
 Montagesteun TOF
 Suporte de montagem
 TOF
 Крепление TOF
 كتيفة تثبيت TOF



×1

Z10
 Speaker Support
 Extension
 Verlängerung der
 Lautsprecherhalterung
 Extension du soutien du
 haut-parleur
 Estensione del supporto
 dell'altoparlante
 Verlenging
 luidsprekersteun
 Extensão do suporte de
 altifalante
 Удлинение крепления
 для динамика
 ملحقي دعم مكبر الصوت



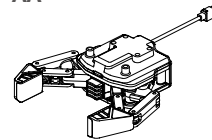
×1

Z11
 Servo Gear
 Servogetriebe
 Engrenage pour servo
 Servomotore
 Servo tandwiel
 Servomotor
 Колесо сервомотора
 ترس مؤازر



×1

Z12
 Servo Gear Buffer
 Servogetriebepuffer
 Amortisseur d'engrenage
 pour servo
 Buffer del servomotore
 Buffer servo tandwiel
 Amortecedor do
 servomotor
 Буфер колеса
 сервомотора
 مصد الترس المؤازر

AA

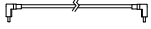
×1

AA1
 Gripper
 Greifer
 Pinça
 Pinza
 Grijper
 Pinça
 Схват
 قابض

AB

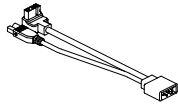
×1

AB1
 Rear Extension Platform
 Heckerweiterungsplattform
 Plateforme d'extension
 arrière
 Piattaforma di estensione
 posteriore
 Uitschuifplatform
 achterzijde
 Plataforma de extensão
 traseira
 Выдвижная платформа
 заднего моста
 منصة التوسيع الخلفية



×1

AB2
 Camera Extension Cable
 Kameraverlängerungskabel
 Câble d'extension pour caméra
 Prolunga della fotocamera
 Verlengkabel camera
 Cabo de extensão da câmara
 Удлинитель камеры
 كابل تمديد للكاميرا



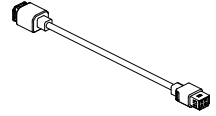
×1

AB3
 Y-Cable
 Y-Kabel
 Câble Y
 Cavo a Y
 Y-kabel
 Cabo Y
 Разветвитель
 كابل على شكل حرف Y



14 cm ×3

AB4
 Data Cables
 Datenkabel
 Câbles de transfert des données
 Cavi dati
 Datakabels
 Cabos de dados
 Кабели передачи данных
 كابلات البيانات



×1

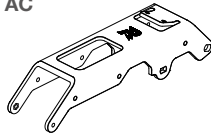
AB5
 Extension Cable
 Verlängerungskabel
 Câble d'extension
 Prolunga
 Verlengkabel
 Cabo de extensão
 Удлинитель



×1

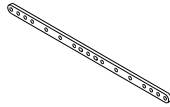
AB6
 L-shaped Extension Cable
 L-förmige
 Verlängerungskabel
 Câble d'extension en forme de L
 Prolunga a L
 L-vormige verlengkabel
 Cabo de extensão em forma de L
 L-образный удлинитель
 كابل تمديد على شكل حرف L

AC



×1

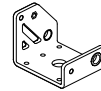
AC1
 Robotic Arm (2 of 2)
 Roboterarm (2 von 2)
 Bras robotique (2 sur 2)
 Braccio robotico (2 di 2)
 Robotarm (2 van 2)
 Braço robótico (2 de 2)
 Роботизированная рука (2 из 2)
 ذراع روبوتي (2 من 2)



×2

AC2
 Straight Connecting Rod
 Gerade Verbindungsstange
 Barre de connexion droite
 Biella diritta
 Rechte verbindungsstang
 Haste de ligação reta
 Прямой соединительный стержень
 قضيب توصيل مستقيم

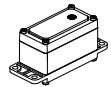
AD



×1

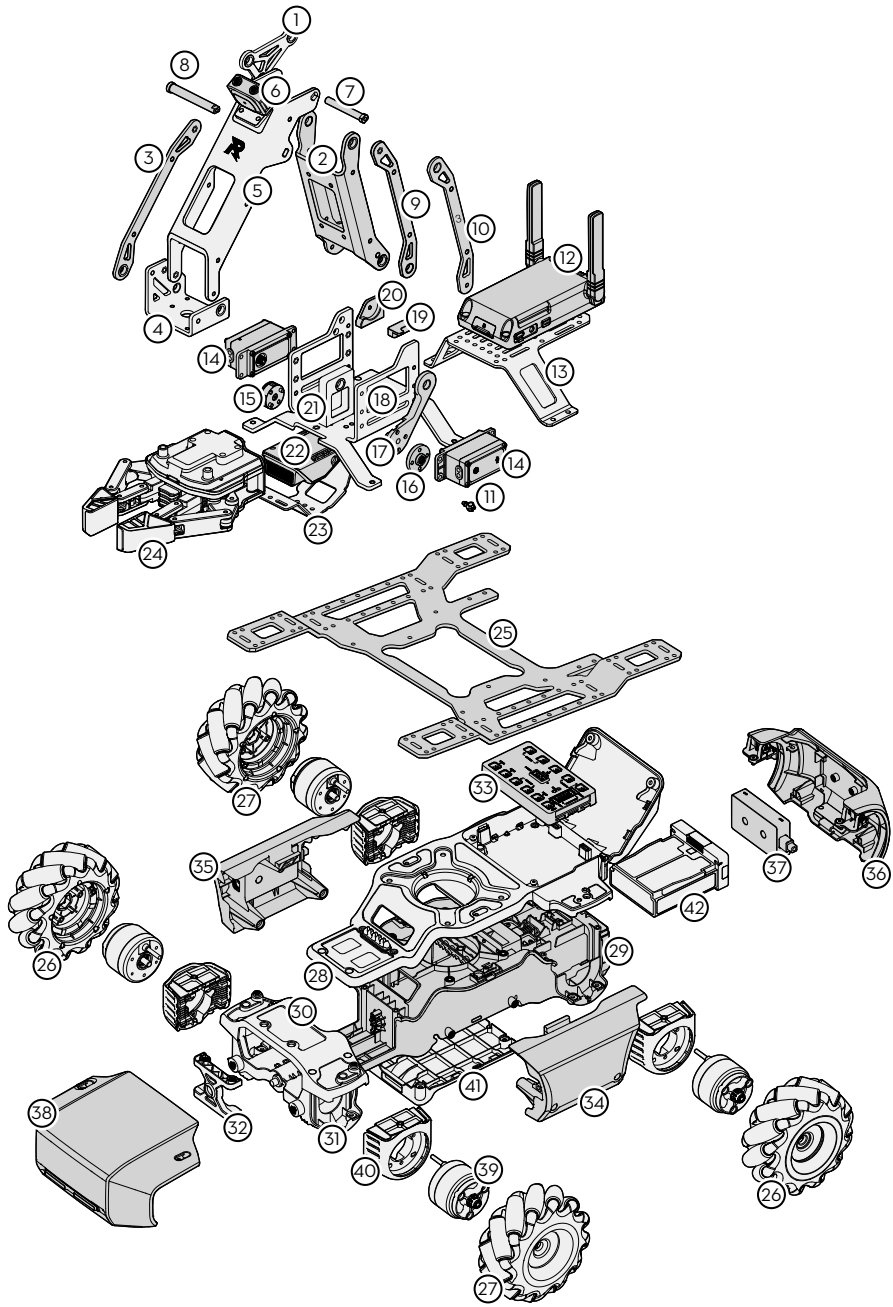
AD1
 Robotic Arm Endpoint Bracket
 Roboterarm-Endpunkthalterung
 Support de limite d'axe du bras robotique
 Staffa del limite meccanico del braccio robotico
 Steun eindpunt robotarm
 Suporte da extremidade do braço robótico
 Кронштейн крепления роботизированной руки
 كيفية نقطة النهاية للذراع الروبوتي

AE



×2

AE1
 Servo
 Servo
 Servo
 Servo
 Servo
 Servo
 Сервомотор
 مؤازر



Overview

- | | | | |
|-----------------------------------|---|----------------------------------|--------------------------------------|
| 1. Robotic Arm Triangle Link | 11. Cable Clamp | 24. Gripper | 35. Chassis Right Armor |
| 2. Robotic Arm (1 of 2) | 12. Intelligent Controller | 25. Chassis Extension Platform | 36. Chassis Rear Armor |
| 3. Robotic Arm Connecting Rod #1 | 13. Rear Extension Platform | 26. Left-Threaded Mecanum Wheel | 37. Hit Detectors |
| 4. Robotic Arm Endpoint Bracket | 14. Servo | 27. Right-Threaded Mecanum Wheel | 38. Chassis Front Armor |
| 5. Robotic Arm (2 of 2) | 15. Servo Gear Buffer | 28. Chassis Cover | 39. M3508I Brushless Motors and ESCs |
| 6. Camera | 16. Servo Gear | 29. Chassis Middle Frame | 40. Motor Mounting Plates |
| 7. Robotic Arm (2 of 2) Short Rod | 17. Robotic Arm (2 of 2) Connecting Rod | 30. Front Axle Cover | 41. Chassis Cabin Cover |
| 8. Robotic Arm (2 of 2) Long Rod | 18. Robotic Arm Base | 31. Front Axle Module Base | 42. Intelligent Battery |
| 9. Robotic Arm Connecting Rod #2 | 19. Robotic Arm Cable Fixer | 32. X-Shaped Front Shaft Cover | |
| 10. Robotic Arm Connecting Rod #3 | 20. Robotic Arm Limit Block | 33. Motion Controller | |
| | 21. Robotic Arm Support Base | 34. Chassis Left Armor | |
| | 22. Speaker | | |
| | 23. Speaker Support | | |

Übersicht

- | | | | |
|---------------------------------------|---|---|--|
| 1. Roboterarm-Dreiecksverbindung | 12. Intelligent Controller | 24. Greifer | 34. Fahrgestellpanzerung (links) |
| 2. Roboterarm (1 von 2) | 13. Heckausschubplattform | 25. Fahrgestellverlängerungsplattform | 35. Fahrgestellpanzerung (rechts) |
| 3. Roboterarm-Verbindungsstange Nr.1 | 14. Servo | 26. Linksläufiges Mecanum-Rad | 36. Fahrgestellpanzerung (hinten) |
| 4. Roboterarm-Endpunkthalterung | 15. Servogetriebepuffer | 27. Rechtsläufiges Mecanum-Rad | 37. Treffersensoren |
| 5. Roboterarm (2 von 2) | 16. Servogetriebe | 28. Fahrgestellabdeckung | 38. Fahrgestellpanzerung (vorne) |
| 6. Kamera | 17. Roboterarm (2 von 2), Verbindungsstange | 29. Fahrgestellmittelrahmen | 39. Bürstenloser Motor M3508I und ESCs |
| 7. Roboterarm (2 von 2), kurze Stange | 18. Roboterarmrahmen | 30. Frontachsenabdeckung des Fahrgestells | 40. Motorbefestigungsrahmen |
| 8. Roboterarm (2 von 2), lange Stange | 19. Roboterarm-Kabelbinder | 31. Frontachsenmodulrahmen | 41. Fahrgestellabdeckung (Kabine) |
| 9. Roboterarm-Verbindungsstange Nr.2 | 20. Roboterarm-Klemmstück (Roboterarm-Begrenzungsblock) | 32. X-förmige vordere Getriebeabdeckung | 42. Intelligent Battery |
| 10. Roboterarm-Verbindungsstange Nr.3 | 21. Roboterarmträgerrahmen | 33. Bewegungssteuereinheit | |
| 11. Kabelklemme | 22. Lautsprecher | | |
| | 23. Lautsprecherträger | | |

Vue d'ensemble

- | | | | |
|--|--|---|---------------------------------------|
| 1. Lien triangulaire du bras robotique | 13. Plateforme d'extension arrière | 25. Plateforme d'extension du châssis | 35. Armure droite du châssis |
| 2. Bras robotique (1 sur 2) | 14. Servo | 26. Roue Mecanum à axe diagonal gauche | 36. Armure arrière du châssis |
| 3. Barre de connexion du bras robotique #1 | 15. Amortisseur d'engrenage pour servo | 27. Roue Mecanum à axe diagonal droit | 37. Détecteurs d'impact |
| 4. Support de limite d'axe du bras robotique | 16. Engrenage pour servo | 28. Couvercle du châssis | 38. Armure avant du châssis |
| 5. Bras robotique (2 sur 2) | 17. Barre de connexion du bras robotique (2 sur 2) | 29. Cadre intermédiaire du châssis | 39. Moteurs sans balais M3508I et ESC |
| 6. Caméra | 18. Base du bras robotique | 30. Couvercle d'essieu avant | 40. Plaques de montage du moteur |
| 7. Barre courte du bras robotique (2 sur 2) | 19. Fixation de câble du bras robotique | 31. Base du module d'essieu avant | 41. Couvercle de la cabine du châssis |
| 8. Barre longue du bras robotique (2 sur 2) | 20. Bloc de limite du bras robotique | 32. Couvercle d'arbre avant en forme de X | 42. Batterie Intelligente |
| 9. Barre de connexion du bras robotique #2 | 21. Base de soutien du bras robotique | 33. Contrôleur de mouvement | |
| 10. Barre de connexion du bras robotique #3 | 22. Haut-parleur | 34. Armure gauche du châssis | |
| 11. Serre-câbles | 23. Fixation du haut-parleur | | |
| 12. Contrôleur intelligent | 24. Pince | | |

Panoramica generale

- | | | | |
|---|--|--|-------------------------------------|
| 1. Collegamento a triangolo del braccio robotico | 12. Centralina intelligente | 24. Pinza | 36. Corazza posteriore |
| 2. Braccio robotico (1 di 2) | 13. Piattaforma di estensione posteriore | 25. Piattaforma di estensione del telaio | 37. Rilevatori di colpi |
| 3. Biella del braccio robotico n. 1 | 14. Servo | 26. Ruota meccano con filettatura sinistra | 38. Corazza frontale |
| 4. Staffa del limite meccanico del braccio robotico | 15. Buffer del servomotore | 27. Ruota meccano con filettatura destra | 39. Motori brushless e ESC M3508I |
| 5. Braccio robotico (2 di 2) | 16. Servomotore | 28. Copertura telaio | 40. Piastre di montaggio del motore |
| 6. Videocamera | 17. Biella del braccio robotico (2 di 2) | 29. Telaio intermedio | 41. Copertura cabina |
| 7. Asta corta del braccio robotico (2 di 2) | 18. Base del braccio robotico | 30. Copertura asse anteriore | 42. Batteria intelligente |
| 8. Asta lunga del braccio robotico (2 di 2) | 19. Fissacavi del braccio robotico | 31. Base del modulo asse anteriore | |
| 9. Biella del braccio robotico n. 2 | 20. Blocco di limitazione del braccio robotico | 32. Copertura a X per albero anteriore | |
| 10. Biella del braccio robotico n. 3 | 21. Base di supporto del braccio robotico | 33. Scheda di controllo | |
| 11. Fermacavi | 22. Altoparlante | 34. Corazza sinistra | |
| | 23. Supporto dell'altoparlante | 35. Corazza destra | |

Overzicht

- | | | | |
|-----------------------------------|---|---|---|
| 1. Driehoeksverbinding robotarm | 12. Intelligente controller | 25. Chassisuitbreidingsplatform | 37. Trefferdetectoren |
| 2. Robotarm (1 van 2) | 13. Uitschuifplatform achterzijde | 26. Mecanum-wielen met linkse schroefdraad | 38. Voorpantser chassis |
| 3. Verbindingsstang robotarm #1 | 14. Servo | 27. Mecanum-wielen met rechtse schroefdraad | 39. M3508I borstelloze motoren en ESC's |
| 4. Steun eindpunt robotarm | 15. Buffer servo tandwiel | 28. Afdekking chassis | 40. Montageplaten motor |
| 5. Robotarm (2 van 2) | 16. Servo tandwiel | 29. Middenframe chassis | 41. Afdekking chassis-cabine |
| 6. Camera | 17. Verbindingsstang robotarm (2 van 2) | 30. Afdekking vooras | 42. Intelligente accu |
| 7. Korte stang robotarm (2 van 2) | 18. Basis robotarm | 31. Modulebasis vooras | |
| 8. Lange stang robotarm (2 van 2) | 19. Kabelhouder robotarm | 32. X-vormige afdekking vooras | |
| 9. Verbindingsstang robotarm #2 | 20. Begrenzer robotarm | 33. Motion controller | |
| 10. Verbindingsstang robotarm #3 | 21. Ondersteuningsbasis robotarm | 34. Linkerpantser chassis | |
| 11. Kabelklem | 22. Luidspreker | 35. Rechterpantser chassis | |
| | 23. Luidsprekersteun | 36. Achterpantser chassis | |
| | 24. Grijper | | |

Visão geral

- | | | | |
|--|---|---|--------------------------------------|
| 1. Ligação em triângulo do braço robótico | 12. Controlador inteligente | 24. Pinça | 34. Armadura esquerda do chassis |
| 2. Braço robótico (1 de 2) | 13. Plataforma de extensão traseira | 25. Plataforma de extensão do chassis | 35. Armadura direita do chassis |
| 3. Haste de ligação N.º.1 do braço robótico | 14. Servo | 26. Roda esquerda Mecanum roscada | 36. Armadura traseira do chassis |
| 4. Suporte da extremidade do braço robótico | 15. Amortecedor do servomotor | 27. Roda direita Mecanum roscada | 37. Detetores de embates |
| 5. Braço robótico (2 de 2) | 16. Servomotor | 28. Cobertura do chassis | 38. Armadura dianteira do chassis |
| 6. Câmara | 17. Haste de ligação (2 de 2) do braço robótico | 29. Estrutura intermédia do chassis | 39. Motores M3508I sem escovas e ESC |
| 7. Haste curta (2 de 2) do braço robótico | 18. Base do braço robótico | 30. Cobertura do eixo dianteiro | 40. Placas de montagem do motor |
| 8. Haste longa (2 de 2) do braço robótico | 19. Fixador de cabo do braço robótico | 31. Base do módulo do eixo dianteiro | 41. Cobertura da cabine do chassis |
| 9. Haste de ligação do braço robótico N.º.2 | 20. Bloqueio de limite do braço robótico | 32. Cobertura do eixo dianteiro em forma de X | 42. Bateria inteligente |
| 10. Haste de ligação do braço robótico N.º.3 | 21. Base de suporte do braço robótico | 33. Controlador de movimento | |
| 11. Abraçadeira de cabo | 22. Altifalante | | |
| | 23. Suporte de altifalante | | |

Обзор

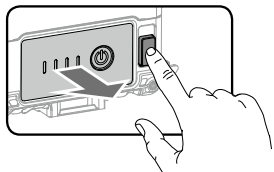
1. Треугольный соединитель роботизированной руки
2. Роботизированная рука (1 из 2)
3. Соединительный стержень роботизированной руки №1
4. Кронштейн крепления роботизированной руки
5. Роботизированная рука (2 из 2)
6. Камера
7. Короткий стержень роботизированной руки (2 из 2)
8. Длинный стержень роботизированной руки (2 из 2)
9. Соединительный стержень роботизированной руки №2
10. Соединительный стержень роботизированной руки №3
11. Зажим для кабеля
12. Интеллектуальный контроллер
13. Выдвижная платформа заднего моста
14. Сервомотор
15. Буфер колеса сервомотора
16. Колесо сервомотора
17. Соединительный стержень роботизированной руки (2 из 2)
18. База роботизированной руки
19. Фиксатор кабеля роботизированной руки
20. Блок роботизированной руки
21. Основание роботизированной руки
22. Динамик
23. Возможность установки динамика
24. Схват
25. Выдвижная платформа шасси
26. Колесо Илона с левой резьбой
27. Колесо Илона с правой резьбой
28. Крышка для шасси
29. Средняя рама шасси
30. Крышка переднего моста
31. Модульное основание переднего моста
32. Передняя X-образная крышка для ступицы
33. Контроллер движения
34. Левая броня шасси
35. Правая броня шасси
36. Задняя броня шасси
37. Детекторы ударов
38. Передняя броня шасси
39. Бесщеточные двигатели M35081 и ESC
40. Монтажные пластины двигателя
41. Крышка кабины шасси
42. Аккумулятор Intelligent Battery

نظرة عامة

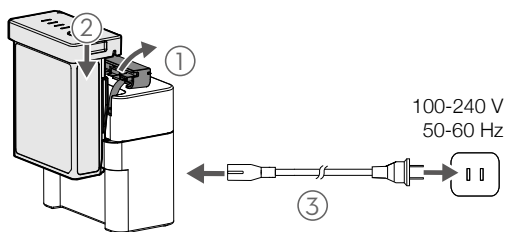
1. حلقة مثلثية الشكل للذراع الروبوتي
2. ذراع روبوتي (1 من 2)
3. قضيب توصيل للذراع الروبوتي رقم 1
4. كيفية نقطة النهاية للذراع الروبوتي
5. ذراع روبوتي (2 من 2)
6. كاميرا
7. قضيب قصير للذراع الروبوتي (2 من 2)
8. قضيب طويل للذراع الروبوتي (2 من 2)
9. قضيب توصيل للذراع الروبوتي رقم 2
10. قضيب توصيل للذراع الروبوتي رقم 3
11. مشبك كابل
12. وحدة تحكم ذكية
13. منصة التوسيع الخلفية
14. مؤازر
15. مصد الترس المؤازر
16. ترس مؤازر
17. قضيب توصيل للذراع الروبوتي (2 من 2)
18. قاعدة الذراع الروبوتي
19. مثبت كابل للذراع الروبوتي
20. كتلة تقييد الذراع الروبوتي
21. قاعدة دعم الذراع الروبوتي
22. مكبر صوت
23. دعم مكبر الصوت
24. قابض
25. منصة توسيع الشاسيه
26. عجلة Mecanum ملولبة تجاه اليسار
27. عجلة Mecanum ملولبة تجاه اليمين
28. غطاء الشاسيه
29. الإطار الأوسط للشاسيه
30. غطاء المحور الأمامي
31. قاعدة وحدة المحور الأمامي
32. غطاء العمود الأمامي على شكل X
33. وحدة تحكم الحركة
34. الدرع الأيسر للشاسيه
35. الدرع الأيمن للشاسيه
36. الدرع الخلفي للشاسيه
37. كاشفات الصدمات
38. الدرع الأمامي للشاسيه
39. محركات من نوع M35081 Brushless ESCs و
40. لوحات تثبيت المحرك
41. غطاء كابينة الشاسيه
42. بطارية ذكية

Preparation

1. Charging the Battery

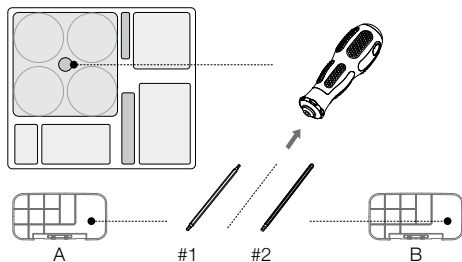


Charge the battery to bring it out of hibernation before using for the first time.



Charging Time: Approx. 1 hour and 30 min.

2. Preparing the Screwdriver



The package includes a screwdriver handle and two bits. The #1 bit is used with screw box A. The smaller end is for T2 screws, while the larger end is for the other screws in screw box A. The #2 bit is used with screw box B. The smaller end is for all the screws in screw box B, while the larger end is not used. Make sure to use the screws with a suitable bit.

3. Legend



Refers to the accessories required including such information as the screw model and quantity. For example, the description in this illustration indicates that six screws of the M3-A model are required.



Indicates that the bottom of the robot is displayed.



Refers to where the required accessories are located in the screw box.

4. Cable Connection Instructions

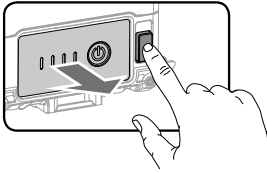
Connect the black, orange, and red cables to the ports with the corresponding color.



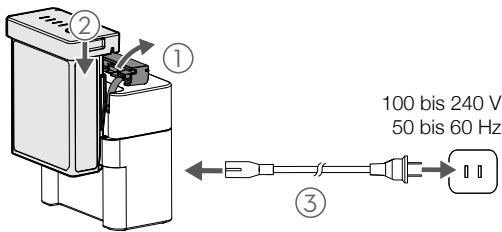
Follow the instructions for cable connection and wiring to avoid cable damage.

Vorbereitung

1. Laden des Akkus

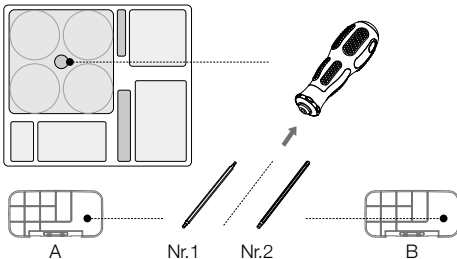


Laden Sie den Akku auf, um seinen Ruhezustand zu beenden, bevor Sie ihn zum ersten Mal verwenden.



Ladezeit: Ca. 1 Stunde und 30 Minuten

2. Vorbereitung des Schraubendrehers



Die Verpackung enthält einen Schraubendrehergriff und zwei Bits. Der Bit Nr.1 wird mit dem Schraubensatz A verwendet. Das kleinere Ende ist für T2-Schrauben und das größere Ende ist für die anderen Schrauben im Schraubensatz A. Der Bit Nr.2 wird mit dem Schraubensatz B verwendet. Das kleinere Ende ist für alle Schrauben im Schraubensatz B und das größere Ende wird nicht verwendet. Sorgen Sie dafür, dass Sie die Schrauben mit dem geeigneten Bit verwenden.

3. Legende



Bezieht sich auf das erforderliche Zubehör, einschließlich Informationen wie Schraubenmodell und Menge. Die Beschreibung in dieser Abbildung gibt beispielsweise an, dass sechs Schrauben des M3-A-Modells erforderlich sind.



Zeigt an, dass die Unterseite des Roboters dargestellt wird.



Bezieht sich darauf, wo sich das erforderliche Zubehör im Schraubensatz befindet.

4. Anweisungen zum Kabelanschluss

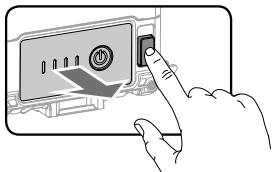
Verbinden Sie die schwarzen, orangefarbenen und roten Kabel mit den Anschlüssen in den übereinstimmenden Farben.



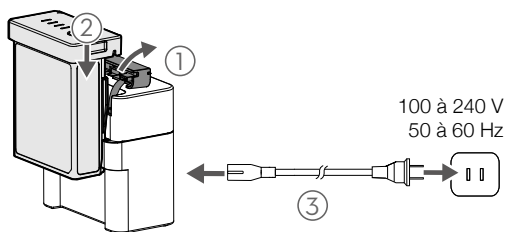
Befolgen Sie die Anweisungen zu Kabelanschluss und Verkabelung, um eine Beschädigung der Kabel zu vermeiden.

Préparation

1. Recharger la batterie

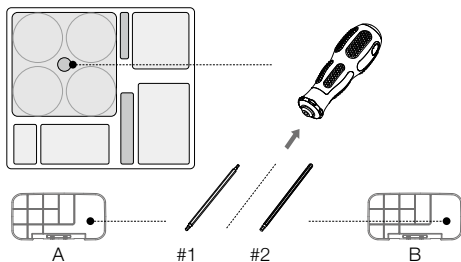


Chargez la batterie pour la faire sortir de son hibernation avant sa première utilisation.



Temps de charge : env. 1 heure et 30 minutes.

2. Préparer le tournevis



L'emballage comprend un manche de tournevis et deux embouts. L'embout #1 est utilisé avec la boîte à vis A. Le bout le plus petit est adapté aux vis T2 et le bout plus gros aux autres vis de la boîte à vis A. L'embout #2 est utilisé avec la boîte à vis B. Le bout le plus petit est adapté à toutes les vis et le bout plus gros n'est pas utilisé. Assurez-vous d'utiliser les vis avec un embout adapté.

3. Légende



Se réfère aux accessoires requis et inclut des informations telles que la quantité et le modèle de vis. Par exemple, la description dans cette illustration indique que six vis du modèle M3-A sont requises.



Indique que c'est le dessous du robot qui est présenté.



Indique où les accessoires requis se trouvent dans la boîte à vis.

4. Instructions relatives aux câbles de connexion

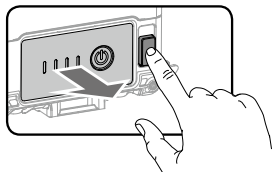
Connectez les câbles noir, orange et rouge aux ports de couleur correspondante.



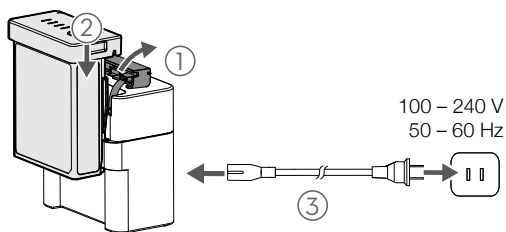
Suivez les instructions de connexion et de branchement des câbles pour éviter de les endommager.

Preparazione

1. Ricarica della batteria

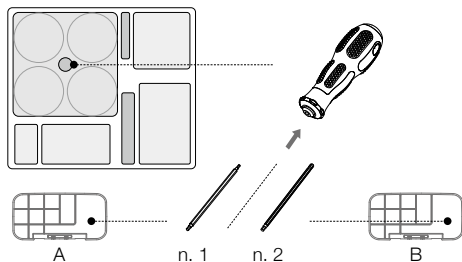


Ricaricare la batteria ibernata per il primo utilizzo.



Tempo di ricarica: 1 ora e 30 minuti ca.

2. Preparazione del cacciavite



La confezione comprende un'impugnatura di cacciavite e due punte. La punta n. 1 è destinata alla scatola di viti A. L'estremità più piccola è per le viti T2, mentre quella più grande è per le altre viti della scatola di viti A. La punta n. 2 è destinata alla scatola di viti B. L'estremità più piccola è per tutte le viti della scatola di viti B, mentre quella più grande non si usa. Accertarsi di usare le viti con una punta idonea.

3. Legenda



Indica gli accessori richiesti, comprese le informazioni su modello e quantità delle viti richieste. Ad esempio, la descrizione in questa illustrazione indica che sono necessarie sei viti modello M3-A.



Indica la vista del robot dal basso.



Indica la posizione degli accessori richiesti nella scatola di viti.

4. Istruzioni sul collegamento dei cavi

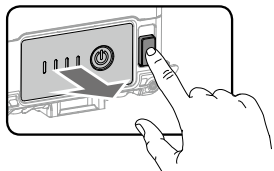
Collegare i cavi nero, arancione e rosso alle porte del colore corrispondente.



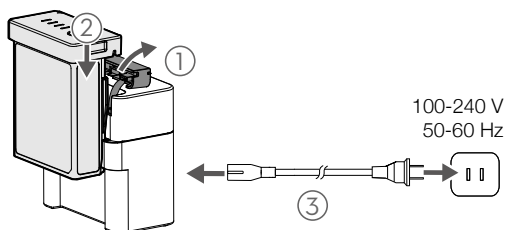
Seguire le istruzioni per il collegamento e il cablaggio dei cavi per evitare di danneggiarli.

Vorbereiding

1. De accu opladen

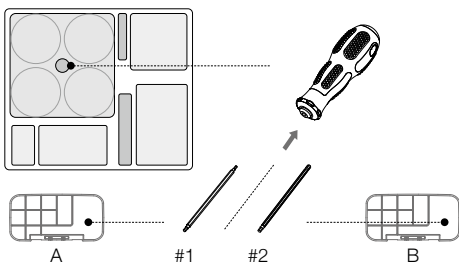


Laad de accu op om hem uit de slaapstand te halen voordat u hem voor het eerst gebruikt.



Oplaadtijd: Ca. 1 uur en 30 min.

2. Vorbereiding van de schroevendraaier



Het pakket bevat een schroevendraaierhandvat en twee bitjes. Het #1 bitje wordt gebruikt bij schroevendoos A. Het kleinere uiteinde is voor T2-schroeven en het grotere uiteinde voor de andere schroeven in schroevendoos A. Het #2 bitje wordt gebruikt bij schroevendoos B. Het kleinere uiteinde is voor alle schroeven in schroevendoos B. Het grotere uiteinde wordt niet gebruikt. Zorg ervoor dat u een geschikte bitje voor de schroeven gebruikt.

3. Legenda



Verwijst naar alle benodigde accessoires, zoals het schroefmodel en de hoeveelheid. De beschrijving in deze afbeelding geeft bijvoorbeeld aan dat er zes schroeven van het M3-A-model nodig zijn.



Geeft aan dat de onderkant van de robot wordt weergegeven.



Verwijst naar de plaats waar de vereiste accessoires zich in de schroevendoos bevinden.

4. Instructies voor het aansluiten van de kabels

Sluit de zwarte oranje en rode kabels aan op de poorten met de overeenkomstige kleur.

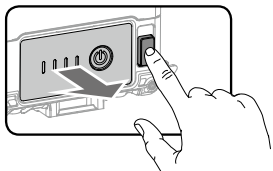


Volg de instructies voor de kabelverbinding en bedrading om kabelschade te voorkomen.

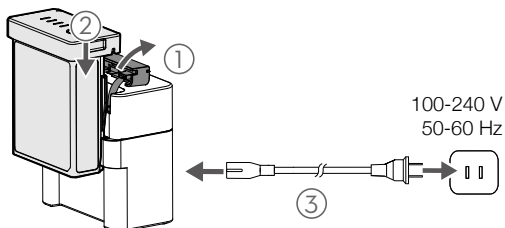
Preparação

PT

1. Carregamento da bateria

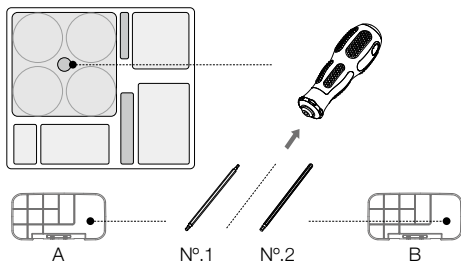


Carregue a bateria para retirá-la da hibernação antes de a utilizar pela primeira vez.



Tempo de carregamento: Aprox. 1 hora e 30 min.

2. Preparar a chave de fendas



A embalagem inclui uma pega de chave de fendas e duas pontas de cabeça. A ponta de cabeça n.º 1 é usada com a caixa de parafusos A. A extremidade mais pequena serve para parafusos T2, sendo que a extremidade maior serve para os outros parafusos na caixa de parafusos A. A ponta de cabeça n.º 2 é usada com a caixa de parafusos B. A extremidade mais pequena serve para todos os parafusos na caixa

de parafusos B, sendo que a extremidade maior não é usada. Certifique-se de que vai usar parafusos com uma ponta de cabeça adequada.

3. Legenda



x6
(M3-A)

Refere-se aos acessórios necessários, incluindo informações sobre modelo e quantidade de parafusos. Por exemplo, a descrição nesta ilustração indica que são necessários seis parafusos do modelo M3-A.



Indica que a parte inferior do robô é exibida.



Refere-se à localização dos acessórios necessários na caixa de parafusos.

4. Instruções de ligação de cabos

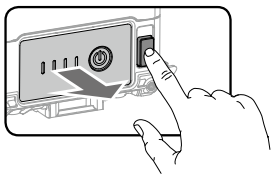
Ligue os cabos preto, laranja e vermelho às portas com a cor correspondente.



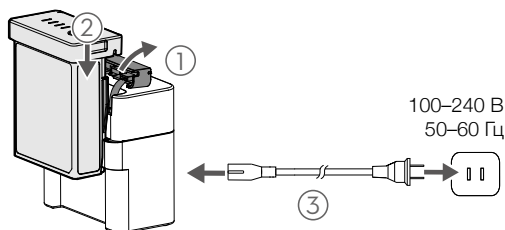
Siga as instruções para ligação de cabos para evitar danos nos mesmos.

Подготовка

1. Зарядка аккумулятора

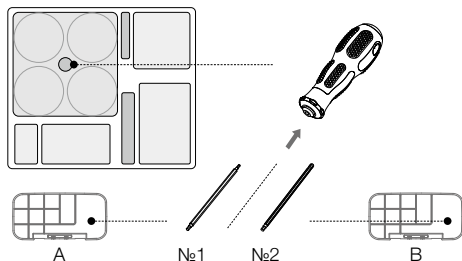


Перед первым использованием зарядите аккумулятор, чтобы вывести его из спящего режима.



Время зарядки: Около 1 часа 30 минут

2. Подготовка отвертки



В комплект поставки входит рукоятка отвертки и два наконечника. Наконечник №1 используется для винтов из коробки А. Меньший конец предназначен для винтов T2, а больший – для других винтов в этой коробке. Наконечник №2 используется для винтов из коробки В. Меньший конец предназначен для всех винтов этой коробки, а больший конец не используется. Используйте винты с подходящим наконечником.

3. Условные обозначения



Относится к соответствующим аксессуарам и включает такую информацию о модели винтов и их количестве. Например, описание на этом рисунке указывает, что требуется шесть винтов модели M3-A.



Указывает, что отображается нижняя часть робота.



Указывает на расположение аксессуаров в коробке с винтами.

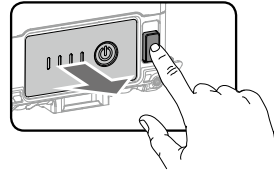
4. Инструкция по подключению кабелей

Подключите черный, оранжевый и красный кабели к портам соответствующего цвета.

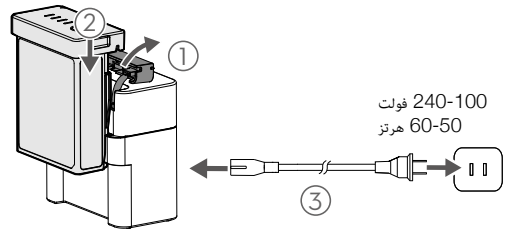


Следуйте инструкциям для подключения кабеля и проводов, чтобы избежать повреждения кабелей.

1. شحن البطارية

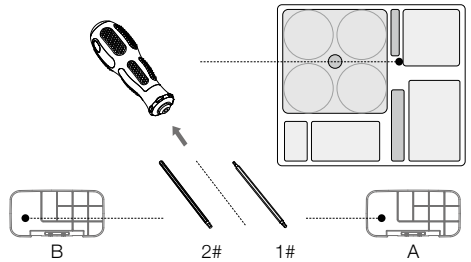


اشحن البطارية لإخراجها من حالة السبات قبل استخدامها لأول مرة.



وقت الشحن: ساعة ونصف تقريبًا

2. تجهيز مفك البراغي



تحتوي العبوة على مقبض مفك ولقمتين. تُستخدم اللقمة رقم 1 مع صندوق البراغي A. يكون الطرف الأصغر مخصص للبراغي T2. في حين أن الطرف الأكبر مخصص للبراغي الأخرى في صندوق البراغي A. يتم استخدام اللقمة رقم 2 مع صندوق البراغي B. يكون الطرف الأصغر مخصص لجميع البراغي الموجودة في الصندوق B. بينما لا يتم استخدام الطرف الأكبر. تأكد من استخدام البراغي مع لقمة مناسبة.

3. وسيلة الإيضاح

يشير إلى الملحقات المطلوبة بما في ذلك معلومات مثل طراز البرغي والكمية. على سبيل المثال، يشير الوصف في هذا الرسم التوضيحي إلى الحاجة إلى ستة براغي من طراز A-M3.



يُشير إلى أن الجزء السفلي من الروبوت معروض.



يُشير إلى مكان وجود الملحقات المطلوبة في صندوق البراغي.



4. تعليمات توصيل الكابل

قُم بتوصيل الكابلات الأسود والبرتقالي والأحمر بالمنافذ باللون المقابل.

اتبع التعليمات الخاصة بتوصيل الكابلات والأسلاك لتفادي تلف الكبل.



Assembly Guide / Montagehilfe / Guide d'assemblage / Guida all'assemblaggio/ Montagegids / Guia de montagem / Руководство по сборке / دليل التجميع

Each item has a code. Refer to the In the Box section and check the corresponding code to find out where each item is located in the package.

Jedes Element besitzt einen Code. Lesen Sie den Abschnitt Lieferumfang und überprüfen Sie den entsprechenden Code, um herauszufinden, wo sich die einzelnen Elemente in der Verpackung befinden.

Chaque objet a un code. Reportez-vous à la section Contenu de l'emballage et vérifiez le code correspondant pour savoir où se trouve chaque élément dans l'emballage.

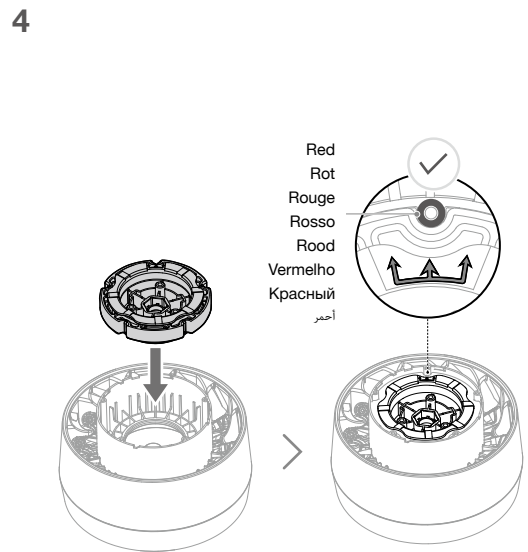
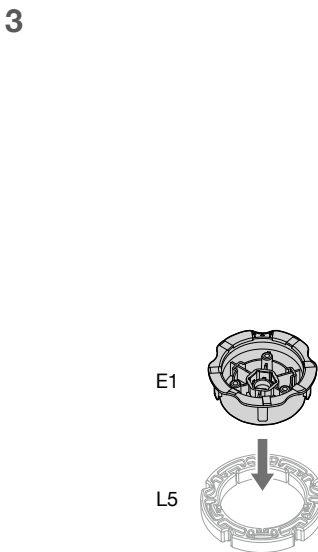
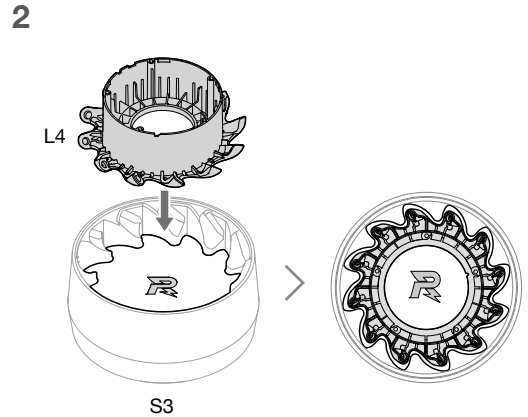
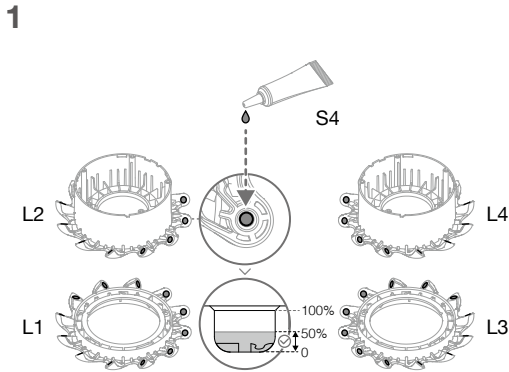
A ogni componente corrisponde un codice. Consultare la sezione "Contenuto della confezione" per controllare il codice corrispondente e sapere dove si trova ciascun componente nella confezione.

Elk item heeft een code. Raadpleeg het gedeelte 'In de doos' en controleer de bijbehorende code om te weten waar elk item zich in het pakket bevindt.

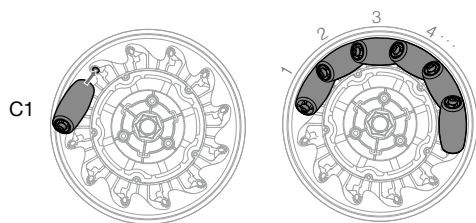
Cada item tem um código. Consulte a seção "Na embalagem" e verifique o código correspondente para saber onde cada item está localizado na embalagem.

У каждого предмета есть код. Изучите раздел «Комплект поставки» и проверьте соответствующий код, чтобы определить местоположение предметов комплекта.

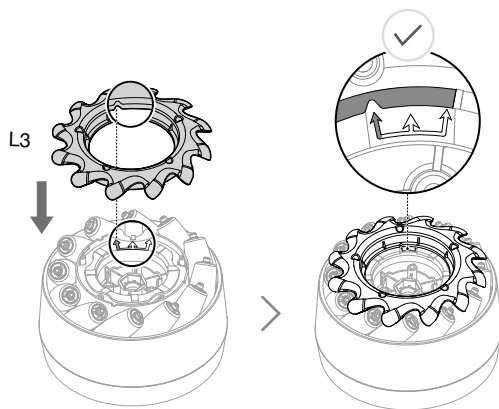
يكون لكل عنصر رمز، راجع قسم محتويات العبوة وتحقق من الرمز المقابل لمعرفة مكان كل عنصر في العبوة.



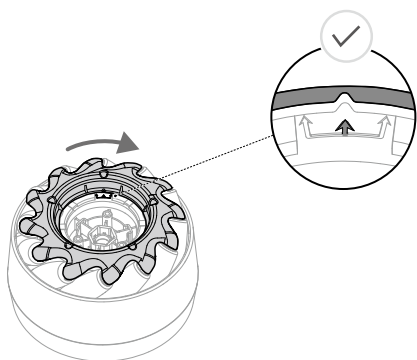
5



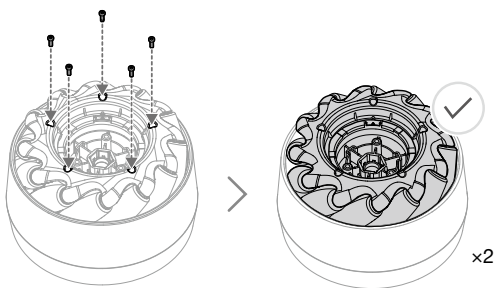
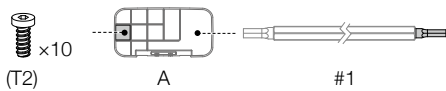
6



7



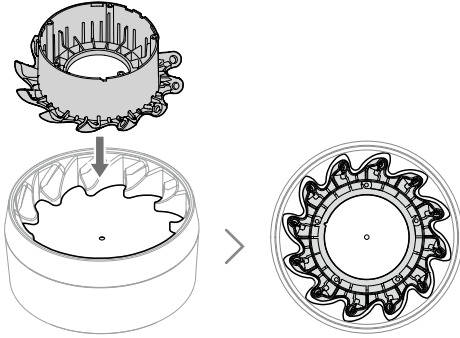
8



9



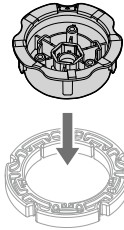
L2



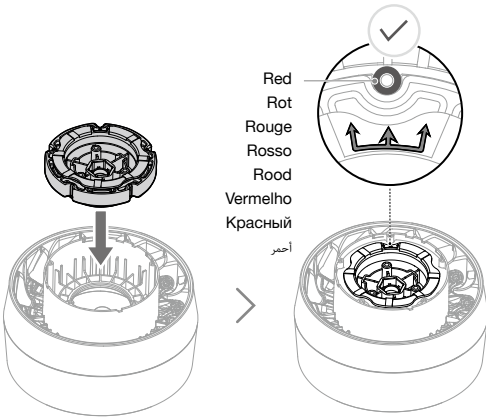
10

E1

L5

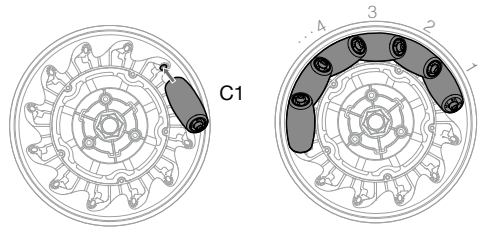


11

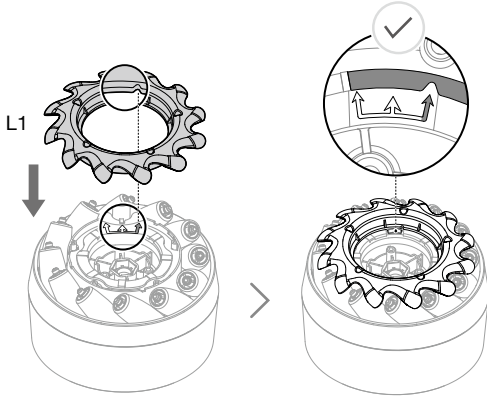


12

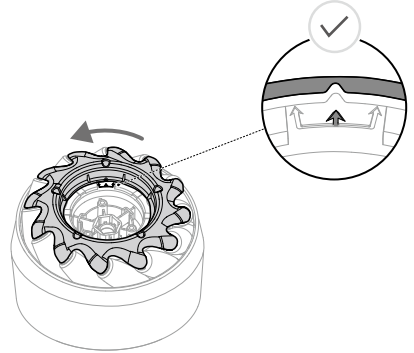
C1



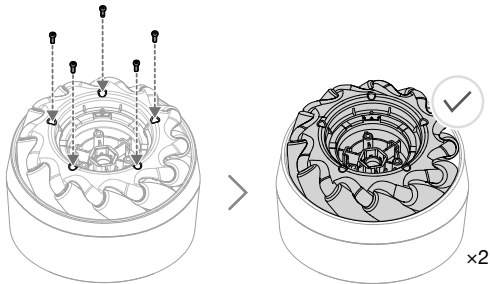
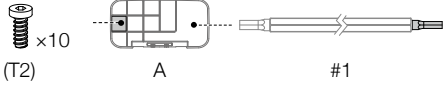
13



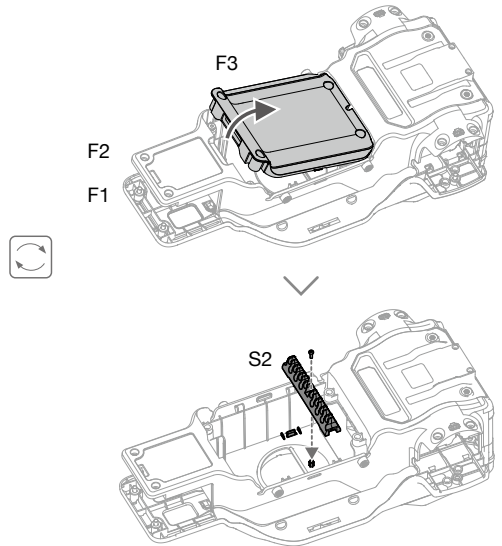
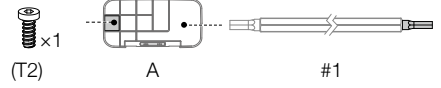
14



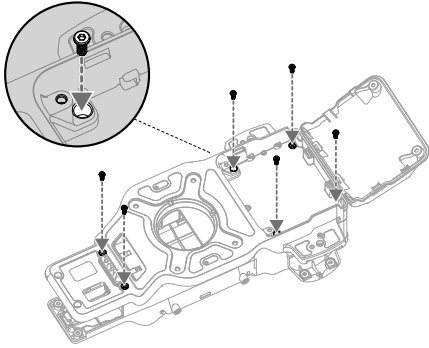
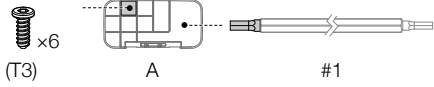
15



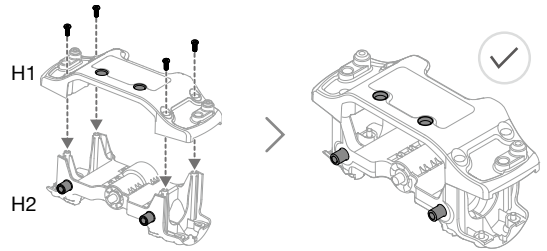
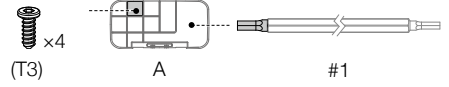
16



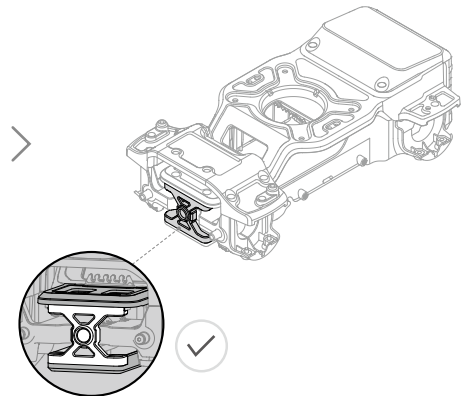
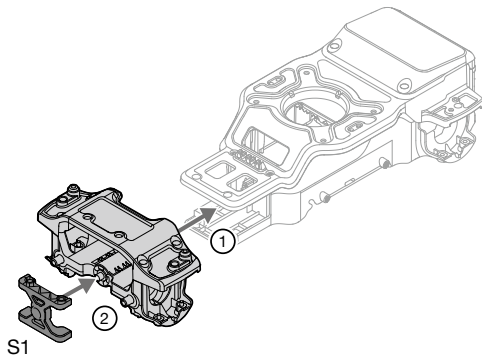
17



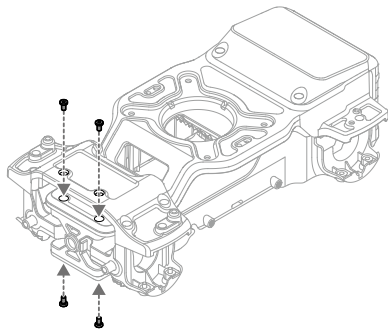
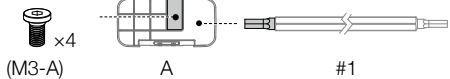
18



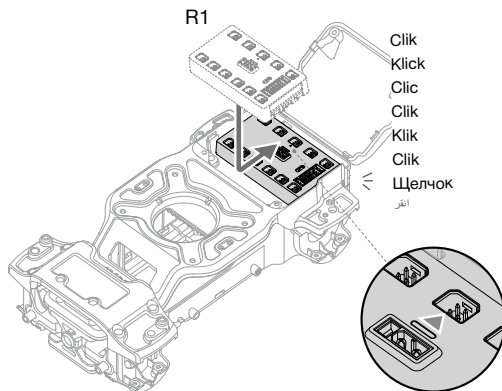
19



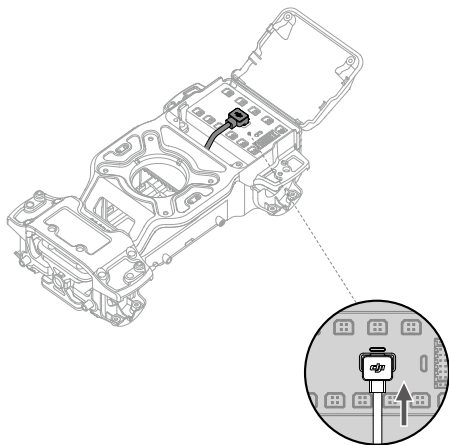
20



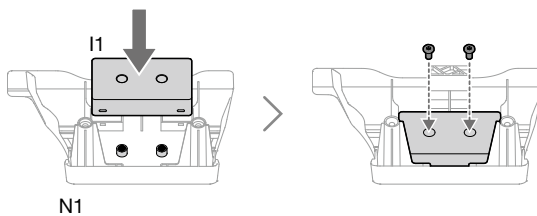
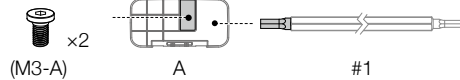
21



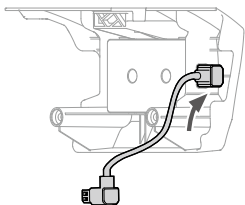
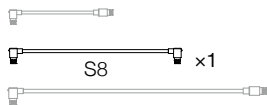
22



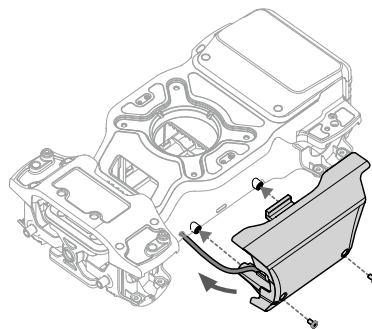
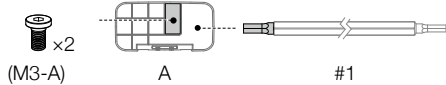
23



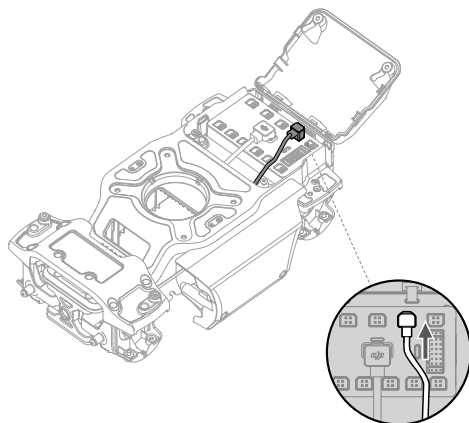
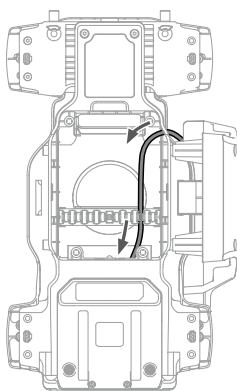
24

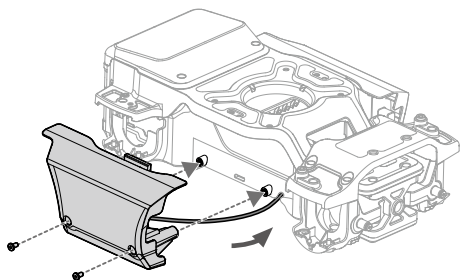
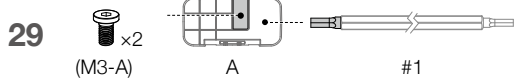
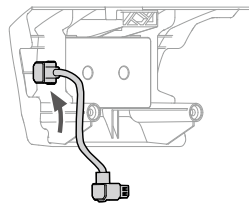
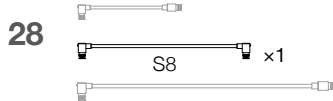
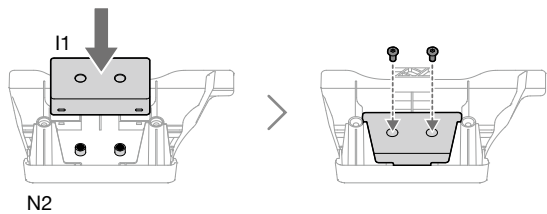
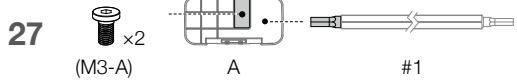


25

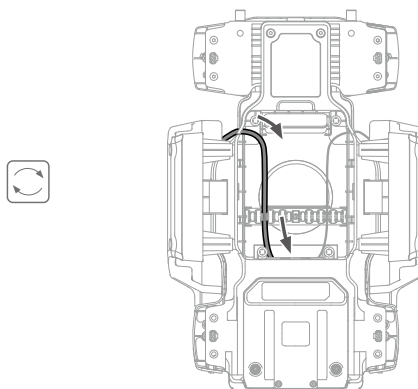


26

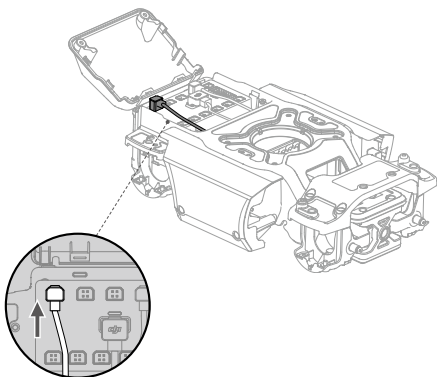




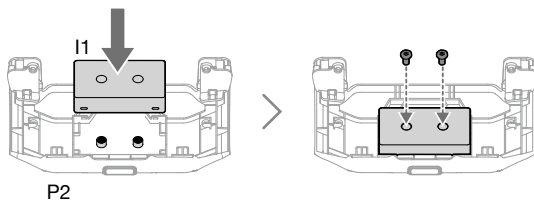
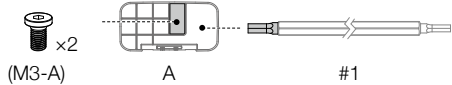
30



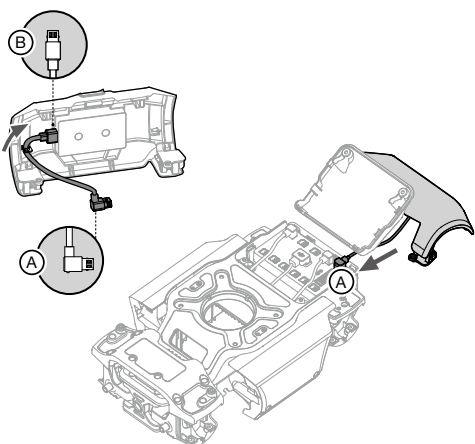
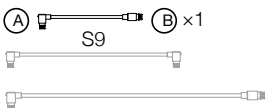
31



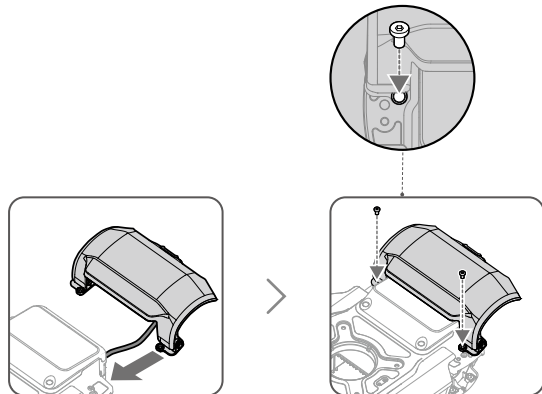
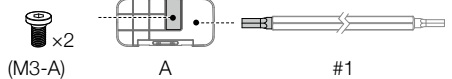
32



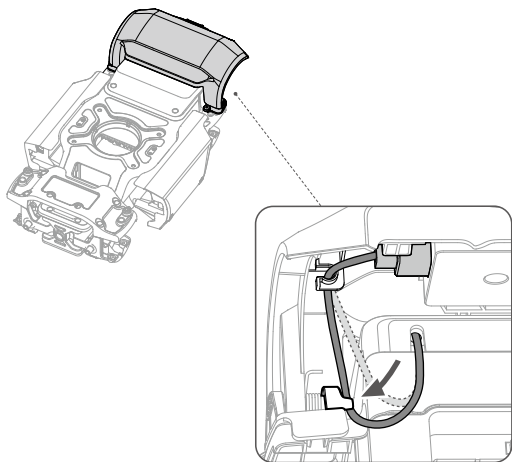
33



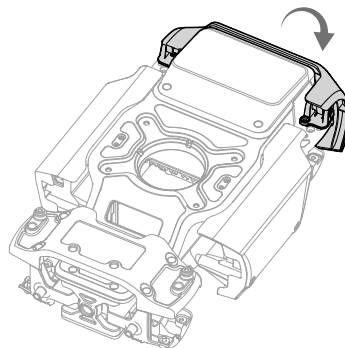
34



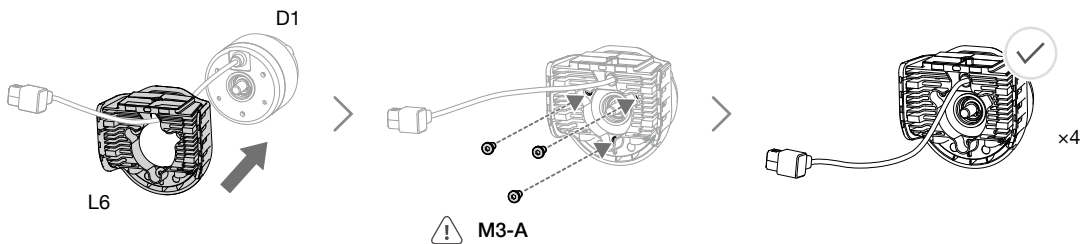
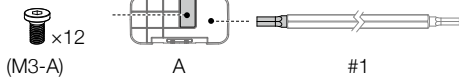
35



36

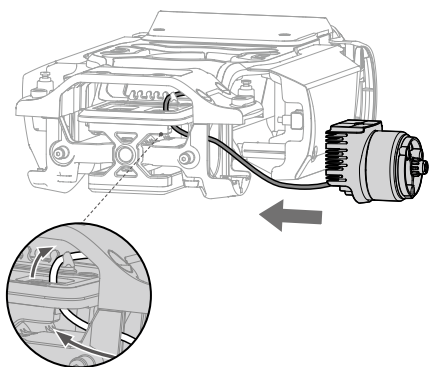


37

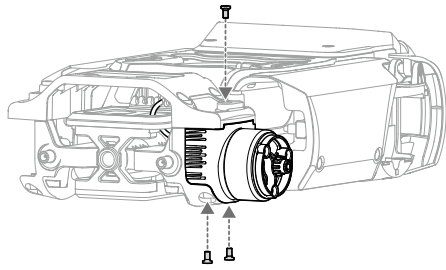
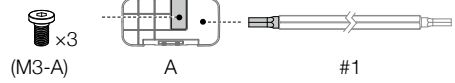


! Make sure to use the specified screw. Otherwise, the part may be damaged.
 Sorgen Sie dafür, dass Sie die spezifizierte Schraube verwenden. Sonst kann das Teil beschädigt werden.
 Veuillez à utiliser les vis spécifiées. Si vous ne respectez pas cette consigne, les composants pourraient être endommagés.
 Accertarsi di usare la vite specificata. In caso contrario, si rischia di danneggiare il componente.
 Let op dat u de aangegeven schroef gebruikt. Anders kan het onderdeel beschadigd raken.
 Certifique-se de que usa o parafuso especificado. Caso contrário, a peça pode ficar danificada.
 Обязательно используйте указанный винт. В противном случае это может вызвать повреждение детали.
 تأكد من استخدام البرغي المحدد. وإلا فقد تلفت قطعة العيار.

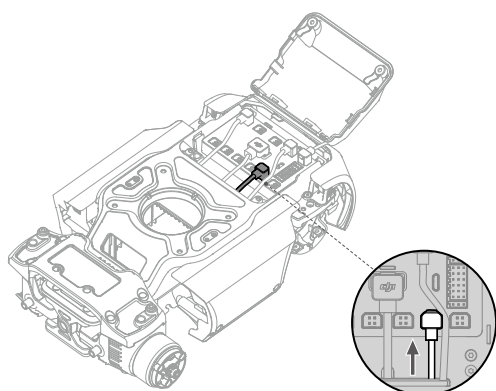
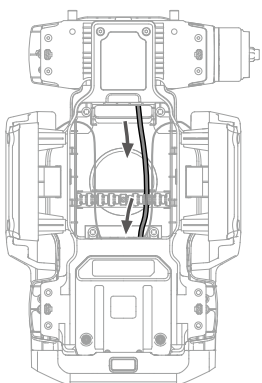
38



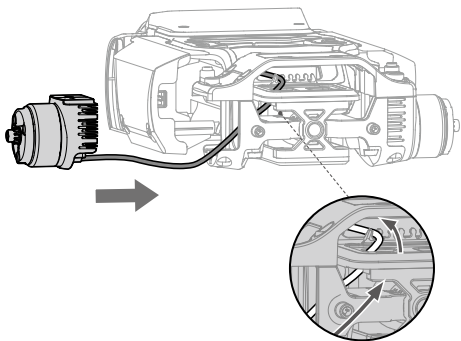
39



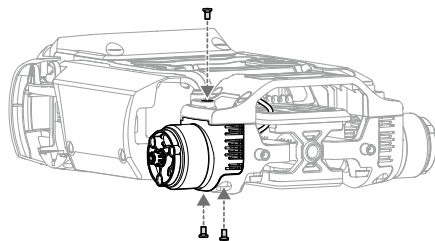
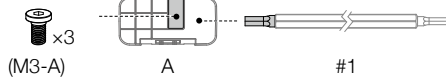
40



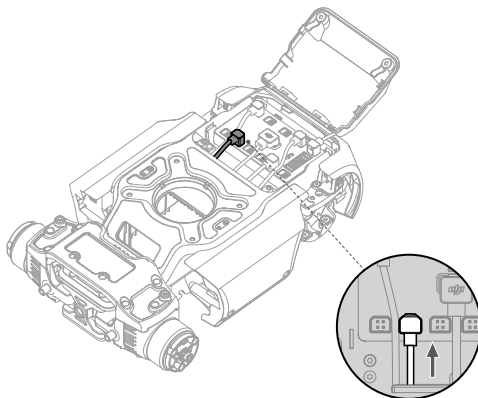
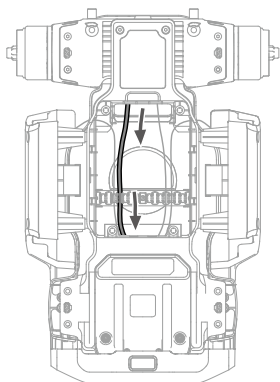
41



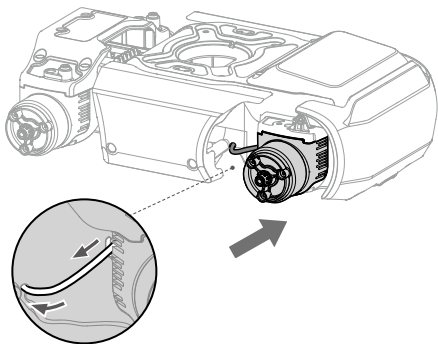
42



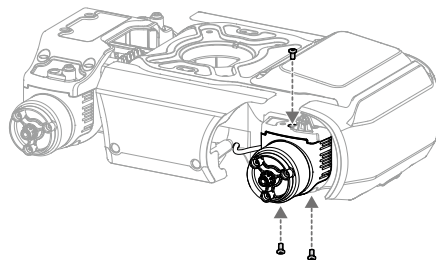
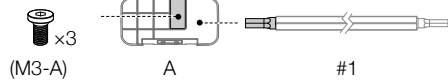
43



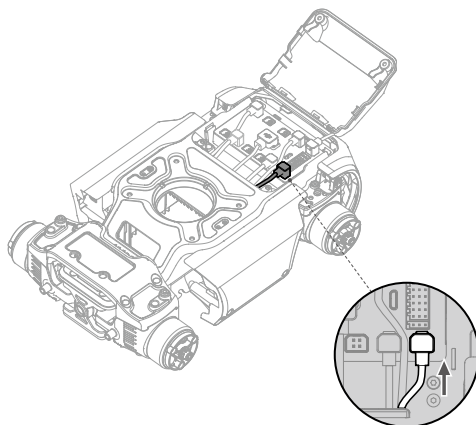
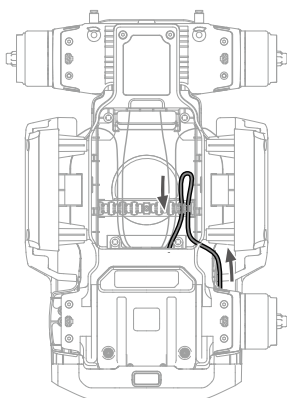
44



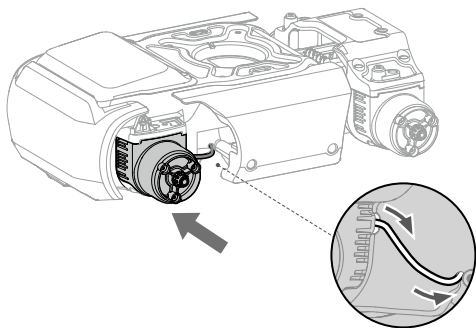
45



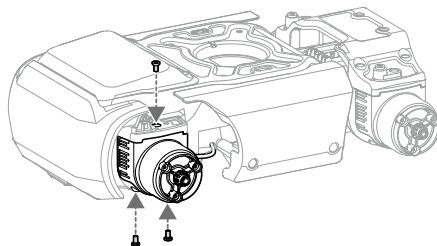
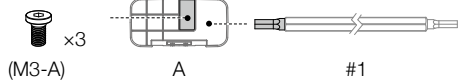
46



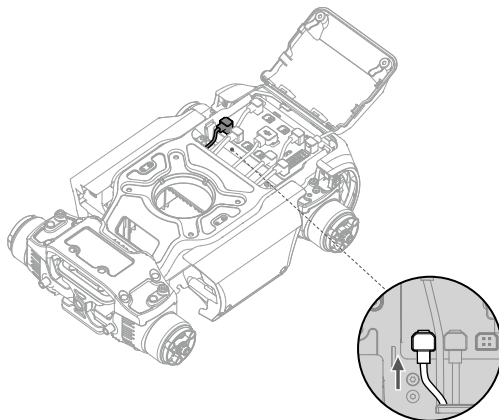
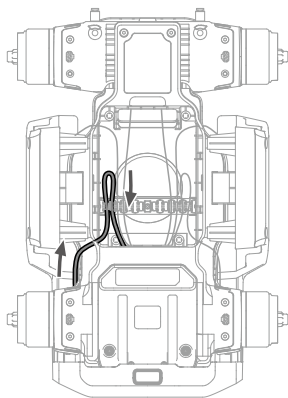
47



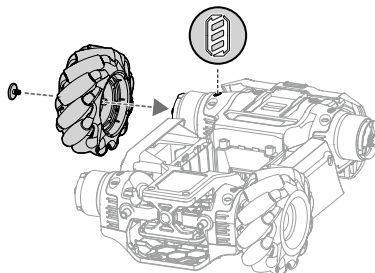
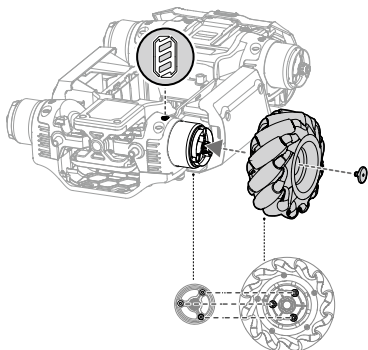
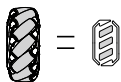
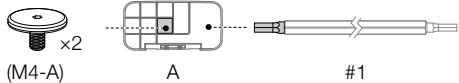
48



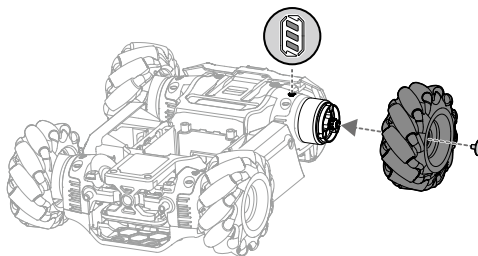
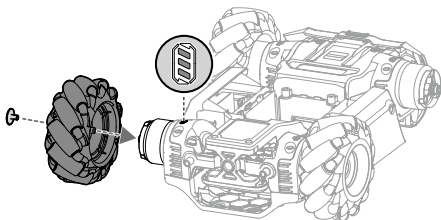
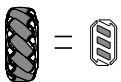
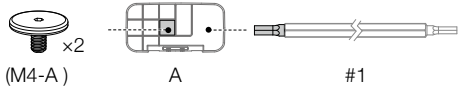
49



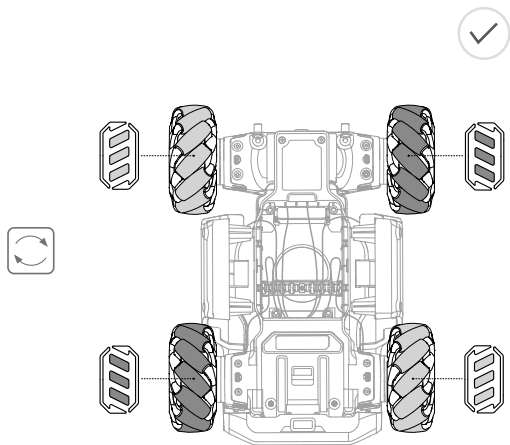
50



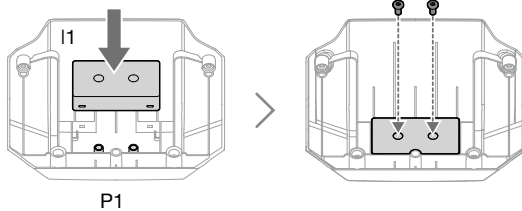
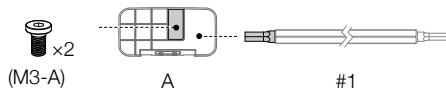
51



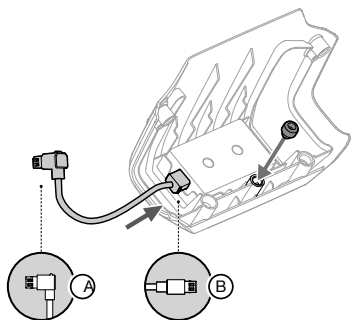
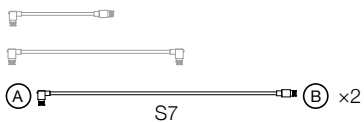
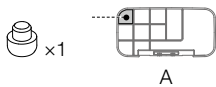
52



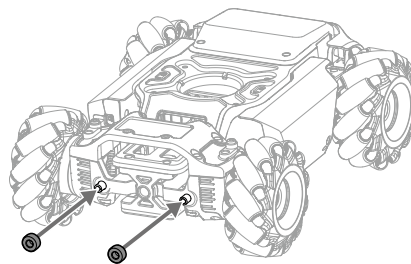
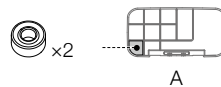
53



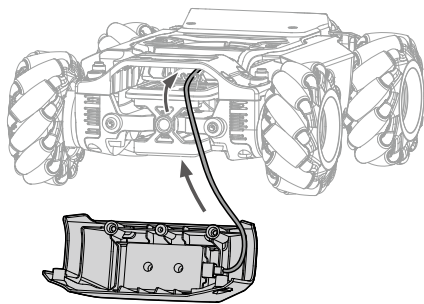
54



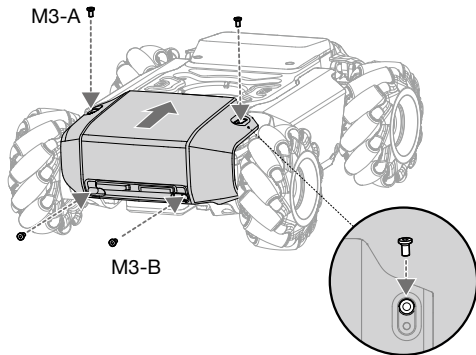
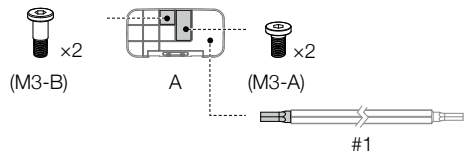
55



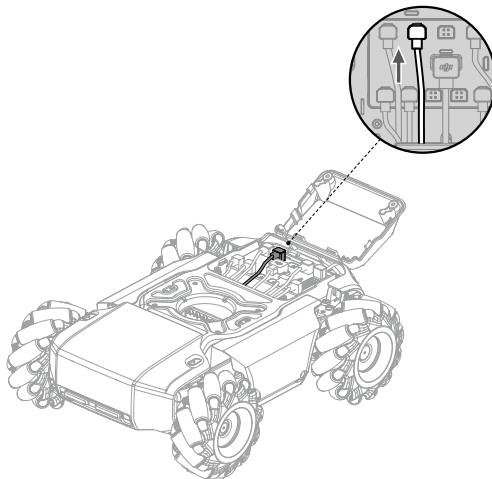
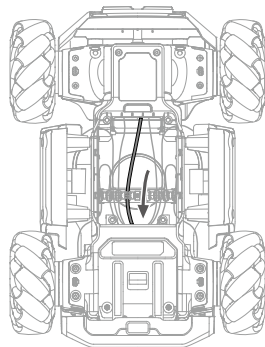
56

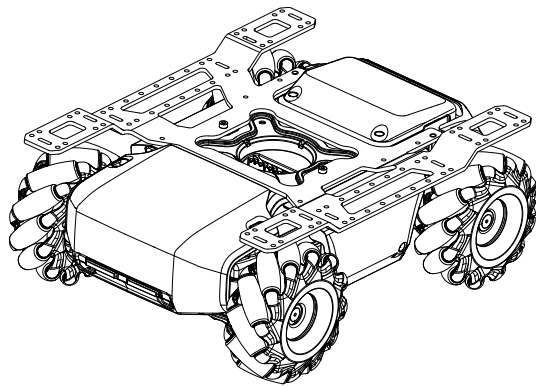
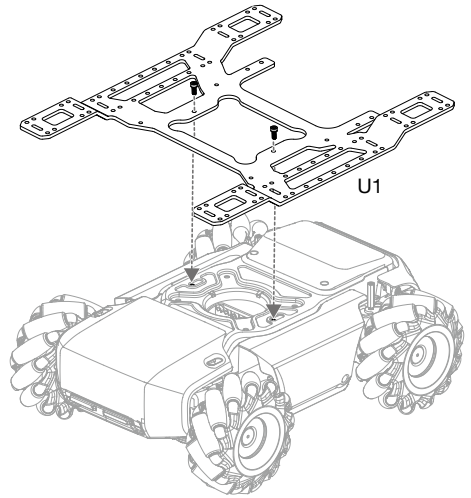
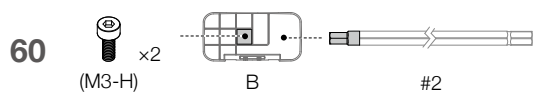
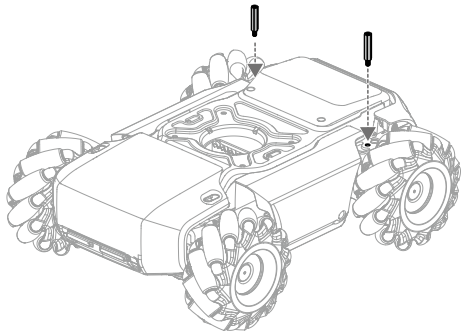
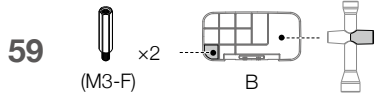


57

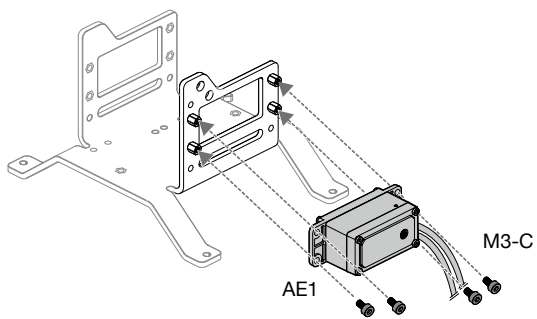
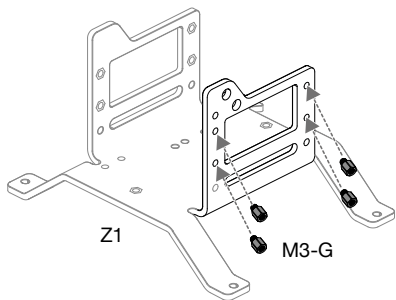
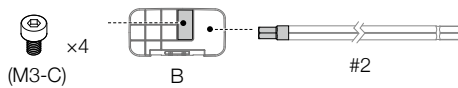
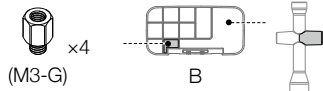


58

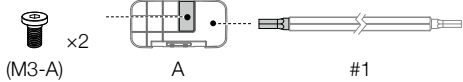




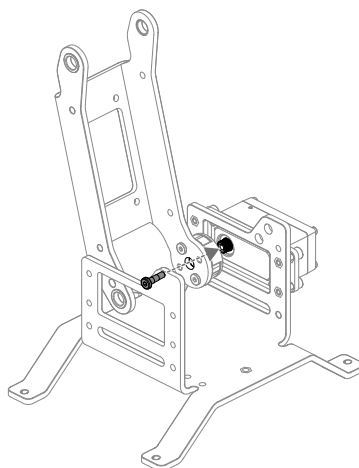
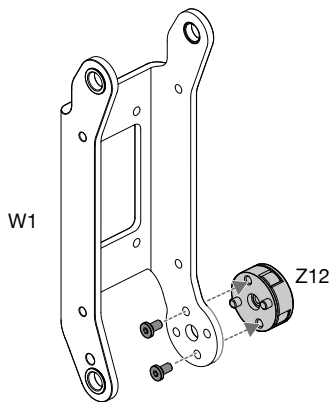
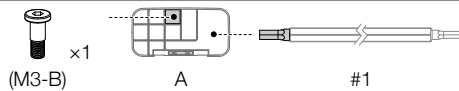
61



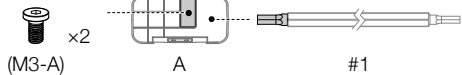
62



63



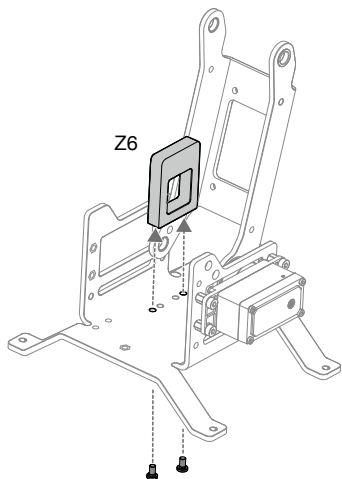
64



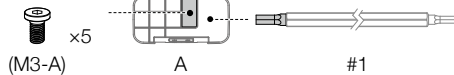
(M3-A)

A

#1



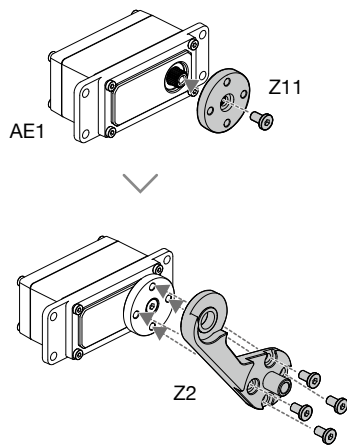
65



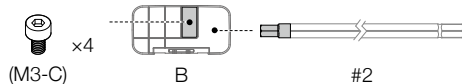
(M3-A)

A

#1



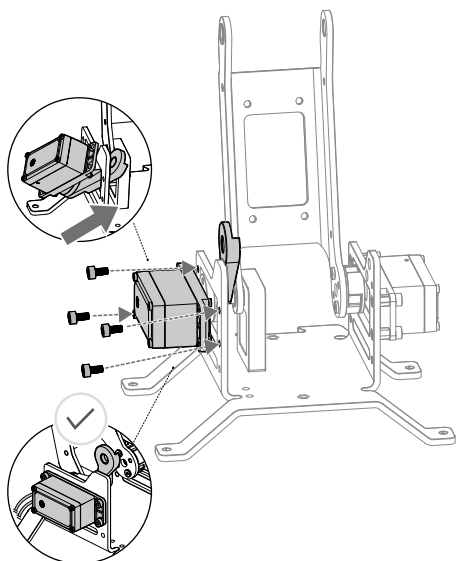
66



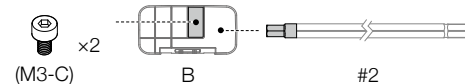
(M3-C)

B

#2



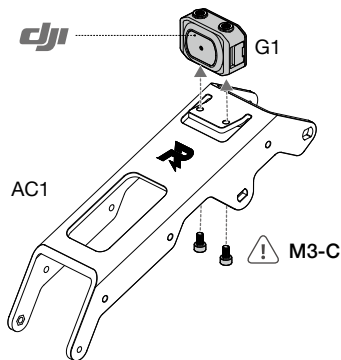
67



(M3-C)

B

#2



Make sure to use the specified screw. Otherwise, the part may be damaged.

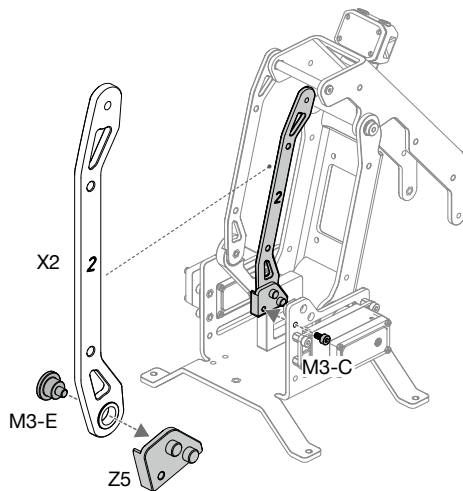
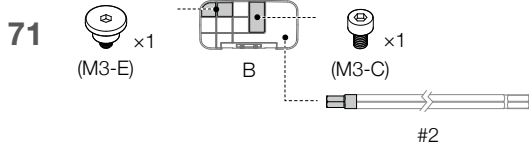
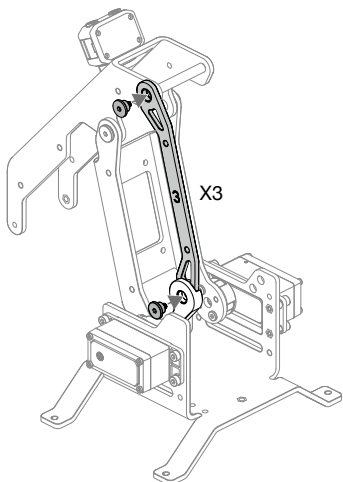
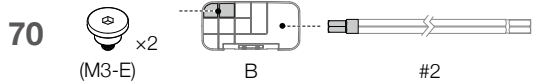
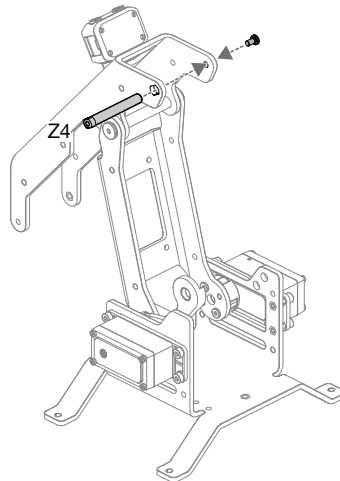
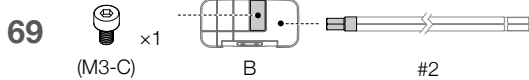
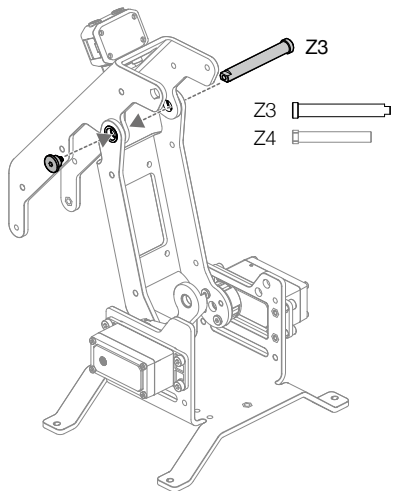
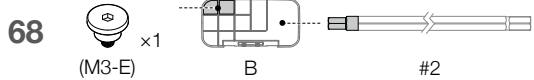
Sorgen Sie dafür, dass Sie die spezifizerte Schraube verwenden. Sonst kann das Teil beschädigt werden.
 Veillez à utiliser les vis spécifiées. Si vous ne respectez pas cette consigne, les composants pourraient être endommagés.

Acertarsi di usare la vite specificata. In caso contrario, si rischia di danneggiare il componente.
 Let op dat u de aangegeven schroef gebruikt. Anders kan het onderdeel beschadigd raken.

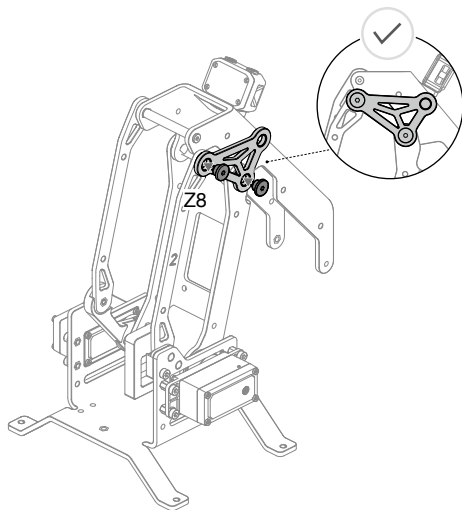
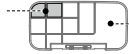
Certifique-se de que usa o parafuso especificado. Caso contrário, a peça pode ficar danificada.

Обязательно используйте указанный винт. В противном случае это может вызвать повреждение детали.

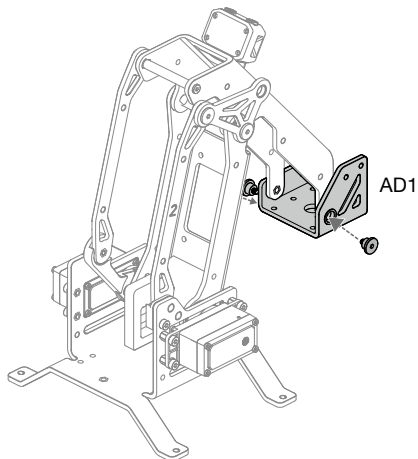
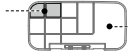
تأكد من استخدام المبرغي المحدد، وإلا فقد تتلف قطعة العنصر.



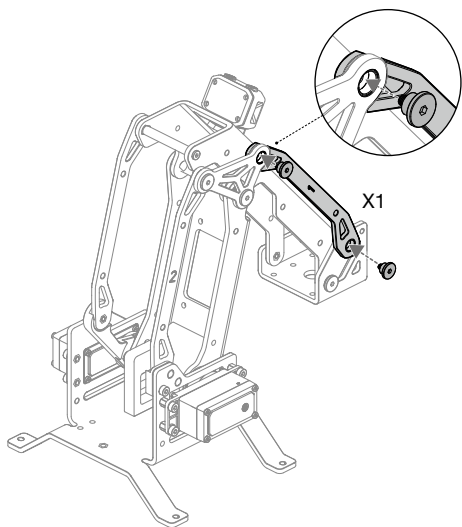
72



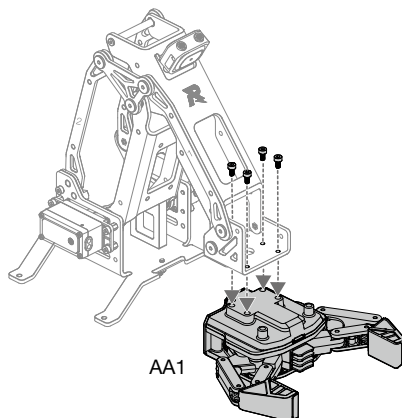
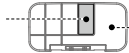
73



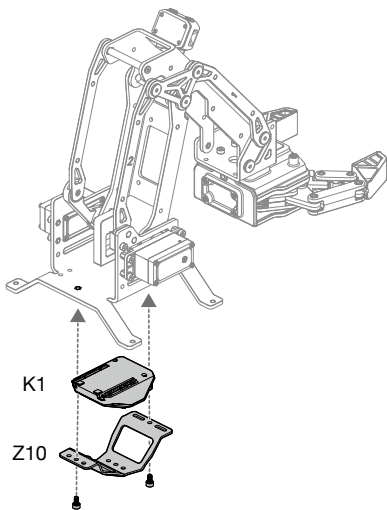
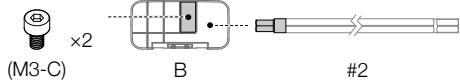
74



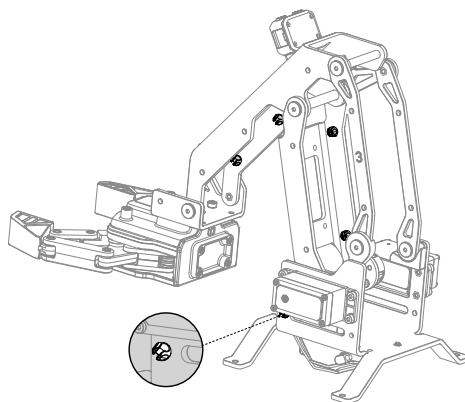
75



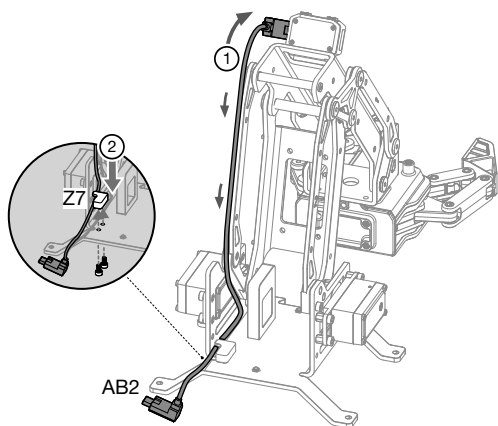
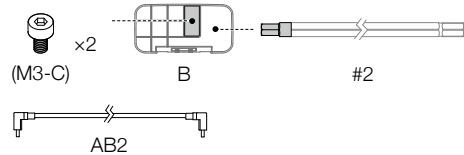
76



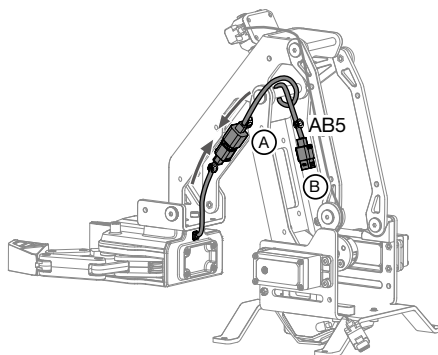
77



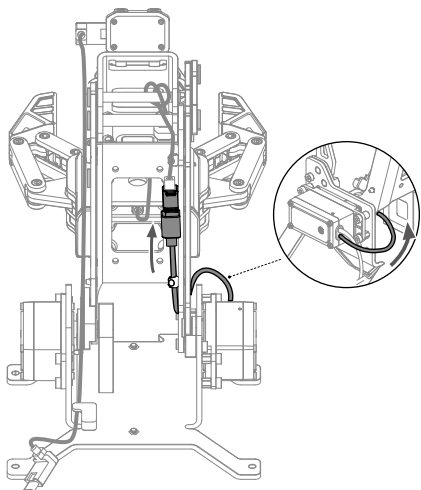
78



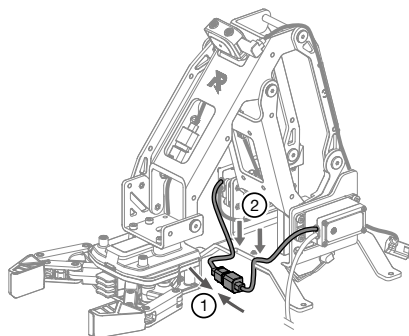
79



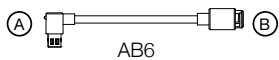
80



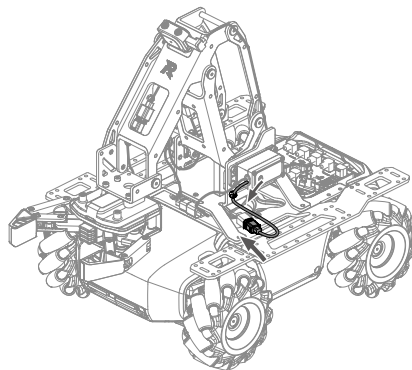
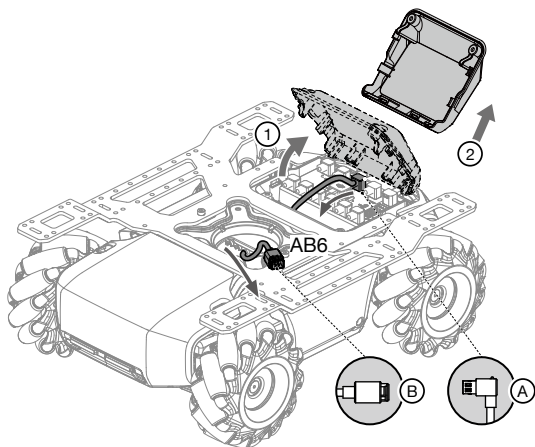
81



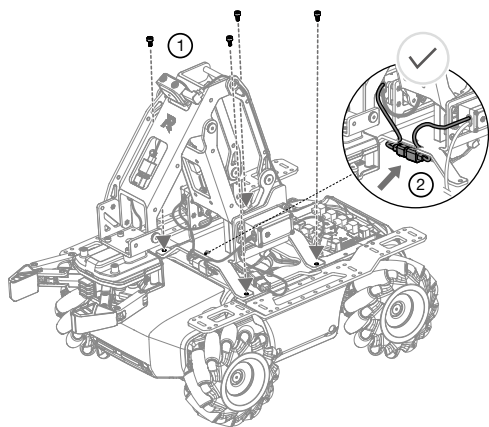
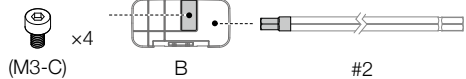
82



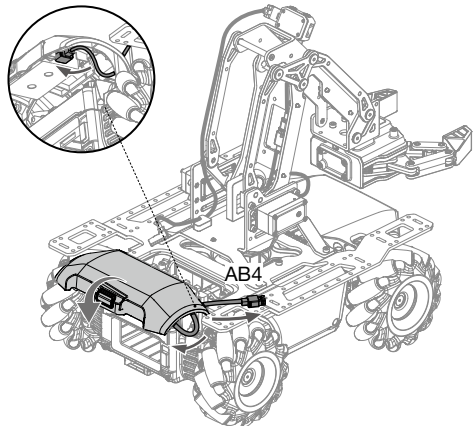
83



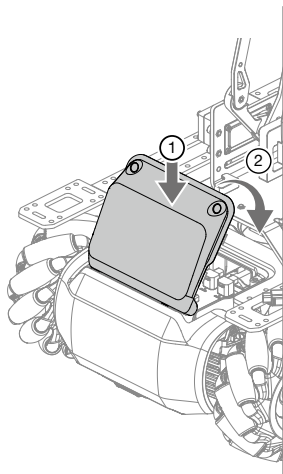
84



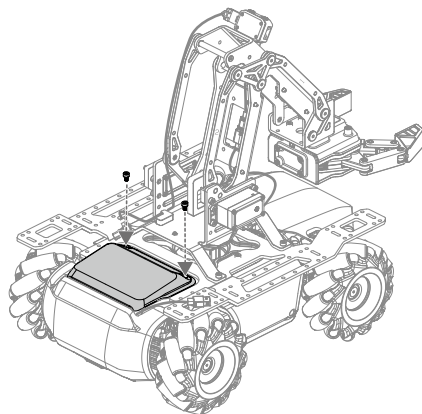
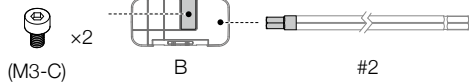
85



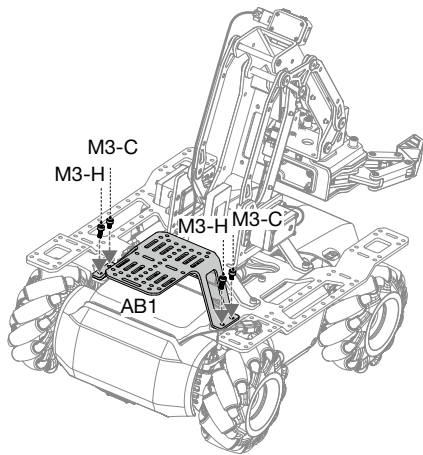
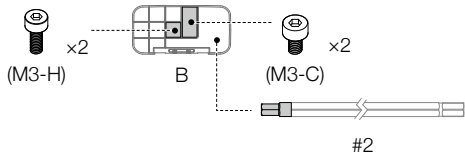
86



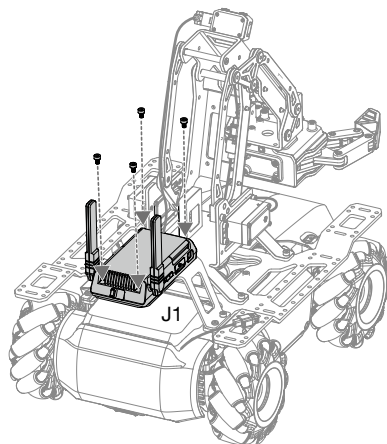
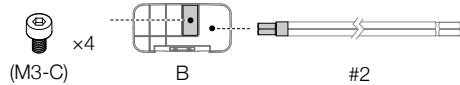
87



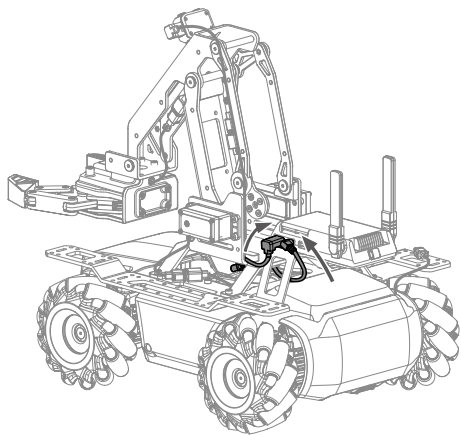
88



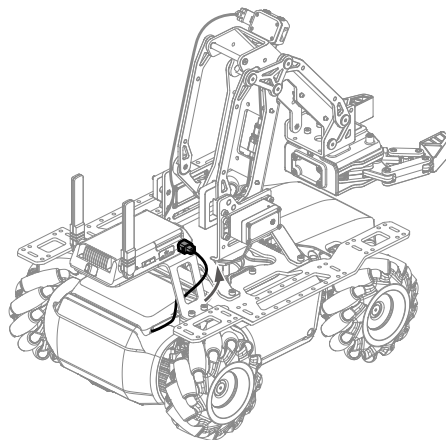
89



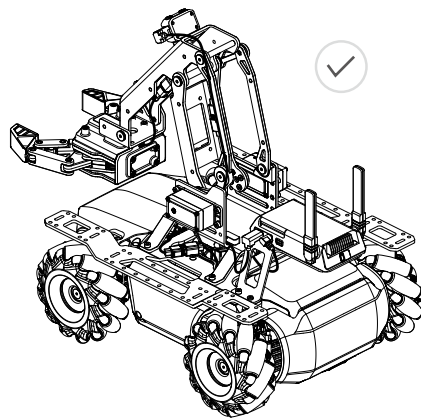
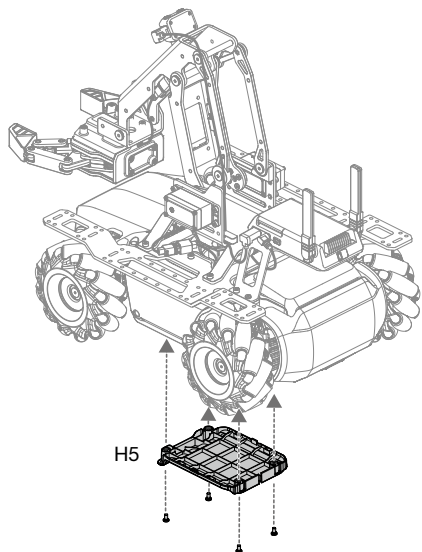
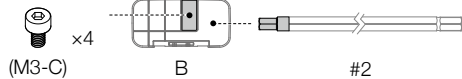
90



91



92



93

Powering On and Activating the EP Core / Einschalten und Aktivieren von EP Core / Mise sous tension et activation d'EP Core / Accensione e attivazione di EP Core / EP Core inschakelen en activeren / Ligar e ativar o EP Core / Включение и активация RoboMaster EP Core / EP Core تشغيل وتشغيل

Insert the Intelligent Battery into the EP Core, press and hold the power button on the Intelligent Battery to power it on, and connect to the app to activate the EP Core.

Legen Sie die Intelligent Battery in den EP Core ein. Drücken Sie auf die Netztaaste an der Intelligent Battery und halten Sie die Netztaaste gedrückt, um die Intelligent Battery einzuschalten. Stellen Sie eine Verbindung zur App her, um den EP Core zu aktivieren.

Insérez la Batterie Intelligente dans le EP Core puis maintenez le bouton d'alimentation de la Batterie Intelligente enfoncé pour la mettre sous tension. Connectez-vous ensuite à l'application pour activer EP Core.

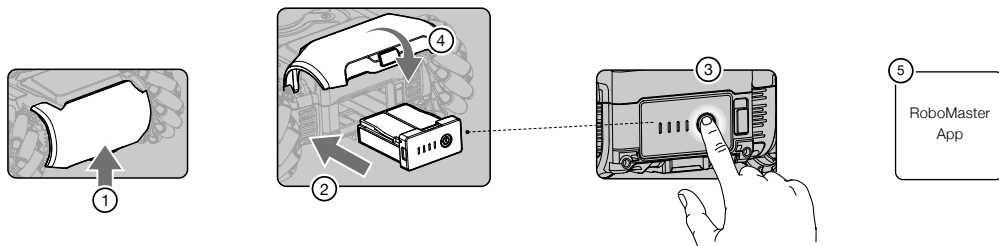
Inserire la batteria intelligente in EP Core, premere e tenere premuto il pulsante di accensione sulla batteria per accendere e connettersi all'app per attivare EP Core.

Plaats de intelligente accu in de EP Core, houd de aan-/uitknop op de intelligente accu ingedrukt om deze in te schakelen en maak verbinding met de app om de EP Core te activeren.

Insira a bateria inteligente no EP Core, pressione e mantenha premido o botão de ligar na bateria inteligente para ligá-la, e faça a ligação à aplicação para ativar o EP Core.

Вставьте аккумулятор Intelligent Battery в EP Core, нажмите и удерживайте кнопку питания на аккумуляторе, чтобы включить его, затем откройте приложение, чтобы активировать EP Core.

ادخل البطارية الذكية في EP Core. واضغط مع الاستمرار على زر الطاقة في البطارية الذكية لتشغيله، ثم اتصل بالتطبيق لتفعيل EP Core.



Mounting and Using Other Accessories / Befestigung und Verwendung anderer Zubehörteile / Installer et utiliser d'autres accessoires / Montaggio e utilizzo di altri accessori / Montage en gebruik van andere accessoires / Montar e usar outros acessórios / Установка и использование других аксессуаров / تركيب الملحقات الأخرى واستخدامها

With the power connector module and sensor adapter, the RoboMaster EP Core can be connected with more sensors. Refer to the RoboMaster EP Core User Manual for more information on installation and usage.

Der RoboMaster EP Core kann mit dem Stromanschlussmodul und dem Sensoradapter mit zusätzlichen Sensoren verbunden werden. Lesen Sie das Benutzerhandbuch für den RoboMaster EP Core durch, um mehr über Installation und Verwendung zu erfahren.

Avec le module de connexion de l'alimentation et l'adaptateur du capteur, le RoboMaster EP Core peut être connecté à plus de capteurs. Référez-vous au guide d'utilisateur du RoboMaster EP Core pour en savoir plus sur l'installation et l'utilisation.

È possibile collegare RoboMaster EP Core ad altri sensori per mezzo del modulo del connettore di alimentazione e dell'adattatore del sensore. Per ulteriori informazioni sull'installazione e utilizzo, fare riferimento al Manuale d'uso di RoboMaster EP Core.

Met behulp van de voedingsconnector en sensoradapter kan de RoboMaster EP-Core met meer sensoren worden verbonden. Raadpleeg de gebruikershandleiding van de RoboMaster EP Core voor meer informatie over de installatie en het gebruik.

Com o módulo do conector de alimentação e adaptador do sensor, o RoboMaster EP Core pode ser ligado a mais sensores. Consulte o Manual do utilizador RoboMaster EP Core para mais informações sobre a instalação e utilização.

При использовании модуля разъема питания и адаптера датчика, RoboMaster EP Core можно подключить к большему количеству датчиков. См. руководство пользователя RoboMaster EP Core для получения дополнительной информации об установке и использовании.

استخدام وحدة موصل الطاقة ومهايئ المستشعر، يمكن توصيل RoboMaster EP Core بمزيد من المستشعرات. راجع دليل مستخدم RoboMaster EP Core للاطلاع على مزيد من المعلومات حول التثبيت والاستخدام.

Download the latest version from

Die aktuelle Fassung finden Sie unter

Téléchargez la dernière version sur

Scaricare l'ultima versione da

Download de nieuwste versie op

Transfira a versão mais recente disponível em

Актуальную версию документа можно сканать с сайта

تتزيل أحدث إصدار من

<https://www.dji.com/robomaster-ep-core/downloads>



The content is subject to change without prior notice.

Visit the product page on the official DJI website for more information.

Der Inhalt kann ohne vorherige Ankündigung geändert werden.

Besuchen Sie die Produktseite auf der offiziellen DJI-Webseite für weitere Informationen.

Ce contenu est susceptible d'être modifié sans préavis.

Pour plus d'informations, rendez-vous sur la page du produit sur le site Web officiel de DJI.

Il contenuto di questo documento è soggetto a modifiche senza preavviso.

Per ulteriori informazioni, visitare la pagina del prodotto sul sito ufficiale di DJI.

Deze inhoud kan zonder voorafgaande kennisgeving worden gewijzigd.

Bezoek de productpagina op de officiële DJI-website voor meer informatie.

Este conteúdo está sujeito a alterações sem aviso prévio.

Visite a página do produto no site oficial da DJI para mais informações.

Эта информация может быть изменена без предварительного уведомления.

Посетите страницу продукта на официальном сайте DJI для получения дополнительной информации.

يخضع المحتوى للتغيير دون إخطار مسبق.

لتم زيارة صفحة المنتج على موقع DJI الرسمي للحصول على مزيد من المعلومات.

<https://www.dji.com/robomaster-ep-core>

R and **ROBOMASTER** are trademarks of DJI.

Copyright © 2020 DJI All Rights Reserved.

Printed in China.

ROBOMASTER EP Core