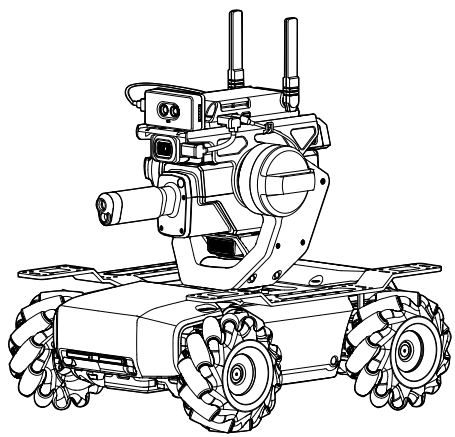
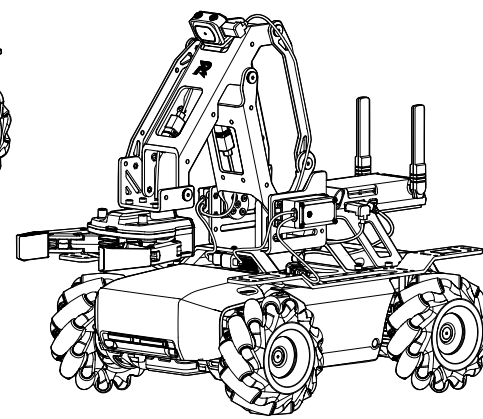
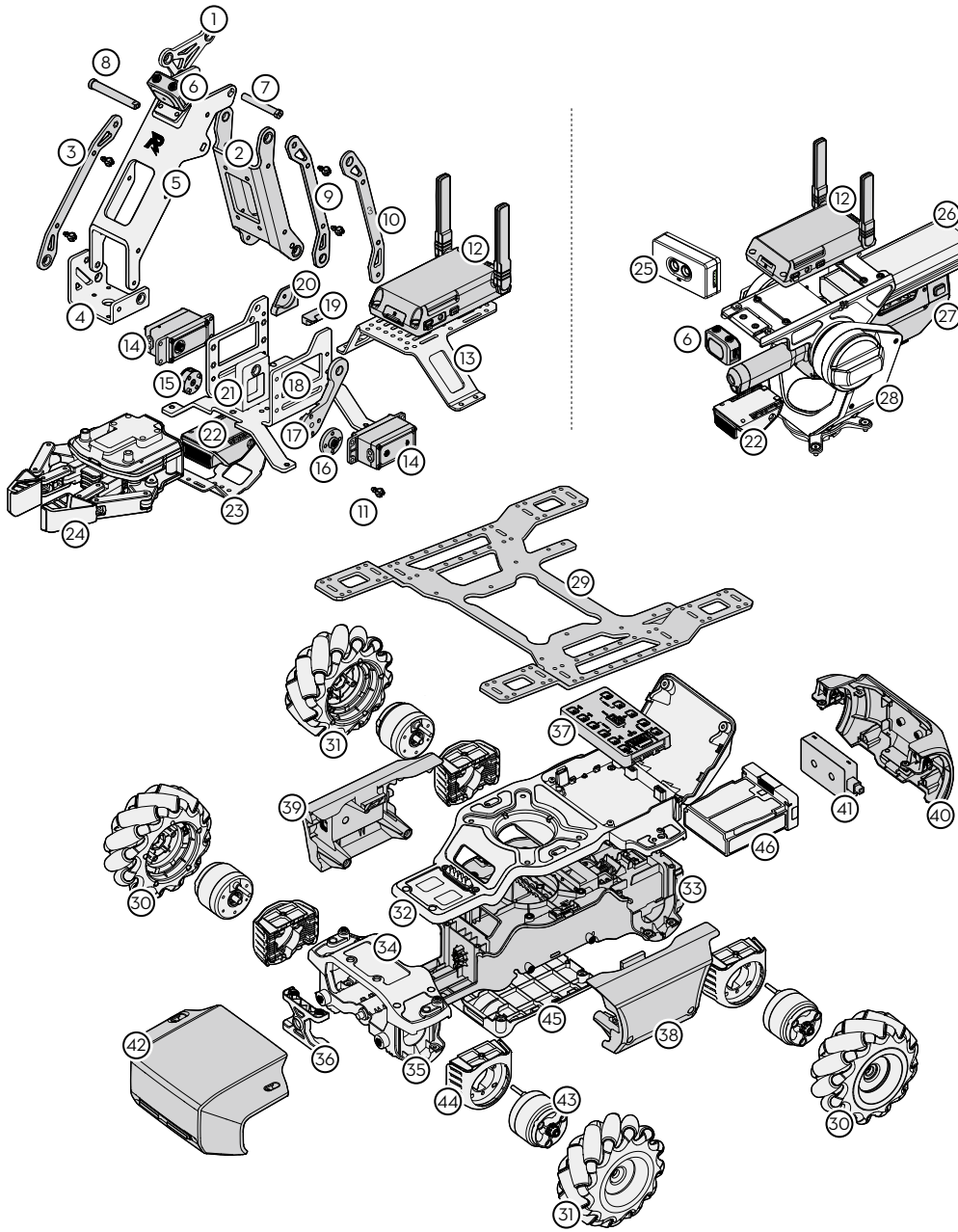
ROBOMASTER EP

Quick Start Guide
Kurzanleitung
Guía de inicio rápido
Guide de démarrage rapide
Guida rapida
Snelstartgids
Guia de Início Rápido
Краткое руководство
دليل البدء السريع

v1.0






1
8
6
7
3
2
5
9
10
12
20
19
4
14
13
15
21
18
22
17
16
14
11
24
23
12
26
25
27
6
28
22
29
31
37
39
41
40
46
30
33
32
34
45
38
42
36
35
44
43
31
30

EN

Overview

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

DE

Übersicht

1. Roboterarm Dreieckstange
2. Roboterarm (1 von 2)
3. Verbindungsstange des Roboterarms 1
4. Endpunkthalterung des Roboterarms
5. Roboterarm (2 von 2)
6. Kamera
7. Roboterarm (2 von 2) Kurze Stange
8. Roboterarm (2 von 2) Lange Stange
9. Verbindungsstange des Roboterarms 2
10. Verbindungsstange des Roboterarms 3
11. Kabelklemme
12. Intelligente Fernsteuerung
13. Hintere Erweiterungsplattform
14. Servo
15. Servogetriebepuffer
16. Servogetriebe
17. Roboterarm (2 von 2) Verbindungsstange
18. Roboterarmbasis
19. Roboterarm Kabelfixierer
20. Begrenzungsblock des Roboterarms
21. Roboterarmträger-Basis
22. Lautsprecher
23. Lautsprecher-Unterstützung
24. Greifer
25. Infrarot-Abstandssensor (TOF)
26. Behälter für Gel-Kügelchen
27. Gel-Kügelchenwerfer (Blaster)
28. Gimbal
29. Fahrgestell-Erweiterungsplattform
30. Linksläufiges Mecanum-Rad
31. Rechtsläufiges Mecanum-Rad
32. Fahrgestellabdeckung
33. Fahrgestellmittelrahmen
34. Frontachsenabdeckung des Fahrgestells
35. Frontachsenmodulrahmen
36. X-förmige vordere Getriebeabdeckung
37. Bewegungssteuereinheit
38. Fahrgestellpanzerung (links)
39. Fahrgestellpanzerung (rechts)
40. Fahrgestellpanzerung (hinten)
41. Treffersensoren
42. Fahrgestellpanzerung (vorne)
43. Bürstenloser M3508I Motor und ESCs
44. Mecanum-Rad Montageplatten
45. Fahrgestellabdeckung (Kabine)
46. Intelligent Battery

ES

Descripción general

1. Brazo robótico Triángulo Enlace
2. Brazo robótico (1 de 2)
3. Biela del brazo robótico nº 1
4. Soporte del extremo del brazo robótico
5. Brazo robótico (2 de 2)
6. Cámara
7. Brazo robótico (2 de 2) Barra corta
8. Brazo robótico (2 de 2) Barra larga
9. Biela del brazo robótico nº 2
10. Biela del brazo robótico nº 3
11. Abrazadera de cable
12. Controlador inteligente
13. Plataforma de extensión trasera
14. Servo
15. Tampón del servomotor
16. Servomotor
17. Brazo robótico (2 de 2) Biela
18. Base del brazo robótico
19. Brazo robótico fijador de cables
20. Obstrucción de límite del brazo robótico
21. Base de apoyo del brazo robótico
22. Altavoz
23. Soporte del altavoz
24. Pinza
25. Sensor de distancia por infrarrojos (TOF)
26. Contenedor de bolas de gel
27. Lanzador
28. Estabilizador
29. Plataforma de extensión del chasis
30. Rueda mecanum de diseño izquierdo
31. Rueda mecanum de diseño derecho
32. Cubierta del chasis
33. Pieza central del chásis
34. Cubierta del eje frontal
35. Módulo base del eje frontal
36. Cubierta frontal en X del eje central
37. Controlador de movimientos
38. Parachoques izquierdo
39. Parachoques derecho
40. Blindaje trasero del chasis
41. Detector de impactos
42. Parachoques delantero
43. Motores sin escobillas con ESC M3508I
44. Placas de montaje del motor
45. Cubierta frontal del chasis
46. Batería inteligente

FR

Vue d’ensemble

1. Appairage triangulaire du bras robotique
2. Bras robotique (1 sur 2)
3. Barre de connexion du bras robotique N° 1
4. Support d’extrémité du bras robotique
5. Bras robotique (2 sur 2)
6. Caméra
7. Bras robotique (2 sur 2) Barre courte
8. Bras robotique (2 sur 2) Barre longue
9. Barre de connexion du bras robotique N° 2
10. Barre de connexion du bras robotique N° 3
11. Pince-câble
12. Contrôleur intelligent
13. Plate-forme d’extension arrière
14. Servo
15. Tampon de l’engrenage Servo
16. Engrenage Servo
17. Bras robotique (2 sur 2) Barre de connexion
18. Base du bras robotique
19. Fixation du câble du bras robotique
20. Butée de limitation du bras robotique
21. Base de support du bras robotique
22. Haut-parleur
23. Support du haut-parleur
24. Pince
25. Capteur de distance infrarouge
26. Réservoir de billes de gel
27. Blaster
28. Nacelle
29. Plate-forme d’extension du châssis
30. Roue Mecanum à axe gauche
31. Roue Mecanum à axe droit
32. Couvercle du châssis
33. Cadre intermédiaire du châssis
34. Couvercle d’essieu avant
35. Base du module d’essieu avant
36. Couvercle d’arbre avant en forme de X
37. Contrôleur de mouvements
38. Blindage gauche du châssis
39. Blindage droit du châssis
40. Blindage arrière du châssis
41. Détecteurs d’impact
42. Blindage avant du châssis
43. Moteurs sans balais M3508I et ESC
44. Plaques de support du moteur
45. Couvercle de la cabine du châssis
46. Batterie Intelligente

IT

Panoramica

1. Collegamento triangolo braccio robotico
2. Braccio robotico (1 di 2)
3. Asta di collegamento braccio robotico N. 1
4. Staffa limite meccanico braccio robotico
5. Braccio robotico (2 di 2)
6. Fotocamera
7. Asta corta braccio robotico (2 di 2)
8. Asta lunga braccio robotico (2 di 2)
9. Asta di collegamento braccio robotico N. 2
10. Asta di collegamento braccio robotico N. 3
11. Morsetto per cavi
12. Centralina intelligente
13. Piattaforma estensione posteriore
14. Servo
15. Ammortizzatore servoriduttore
16. Servoriduttore
17. Asta di collegamento braccio robotico (2 di 2)
18. Base braccio robotico
19. Fissatore cavi braccio robotico
20. Blocco limite braccio robotico
21. Base supporto braccio robotico
22. Altoparlante
23. Supporto altoparlante
24. Pinza
25. Sensore distanza a infrarossi (TOF)
26. Contenitore pallini gel
27. Lanciatore
28. Stabilizzatore
29. Piattaforma di estensione telaio
30. Ruota meccano con orientamento a sinistra
31. Ruota meccano con orientamento a destra
32. Copertura telaio
33. Cornice telaio intermedio
34. Copertura asse anteriore
35. Base del modulo asse anteriore
36. Copertura albero a X anteriore
37. Motion Controller
38. Corazza telaio sinistra
39. Corazza telaio destra
40. Corazza telaio posteriore
41. Rilevatori di colpi
42. Corazza telaio frontale
43. Motori brushless con ESC M3508I
44. Piastre di supporto del motore
45. Copertura cabina telaio
46. Batteria intelligente

NL

Overzicht

1. Driehoekige verbinding voor robotarm
2. Robotarm (1 van 2)
3. Verbindingsstang robotarm #1
4. Beugel voor eindpunt van robotarm
5. Robotarm (2 van 2)
6. Camera
7. Korte staaf voor robotarm (2 van 2)
8. Lange staaf voor robotarm (2 van 2)
9. Verbindingsstang robotarm #2
10. Verbindingsstang robotarm #3
11. Kabelklem
12. Intelligente controller
13. Uitbreidingsplatform achterkant
14. Servo
15. Servo-tandwielbuffer
16. Servo-tandwiel
17. Verbindingsstang voor robotarm (2 van 2)
18. Basis robotarm
19. Kabelbevestiging robotarm
20. Eindblok robotarm
21. Steunpunt robotarm
22. Luidspreker
23. Ondersteuning voor luidspreker
24. Grijper
25. Infrarode afstandssensor (TOF)
26. Container voor gelkogels
27. Blaster
28. Gimbal
29. Uitbreidingsplatform voor chassis
30. Mecanum-wiel met linkse schroefdraad
31. Mecanum-wiel met rechtse schroefdraad
32. Hoes voor chassis
33. Middenframe voor chassis
34. Hoes voor voorste as
35. Basis voor voorste as-module
36. X-vormige hoes voor voorste as
37. Bewegingscontroller
38. Linker bepantsering voor chassis
39. Rechter bepantsering voor chassis
40. Achterste bepantsering voor chassis
41. Detectoren voor treffers
42. Voorste bepantsering voor chassis
43. M3508I Borstelloze motoren en ESC's
44. Montageplaten voor motor
45. Hoes voor cabine van chasis
46. Intelligente accu

PT

Visão geral

1. Ligação do triângulo do braço robótico
2. Braço robótico (1 de 2)
3. Haste de ligação n.º 1 do braço robótico
4. Suporte do terminal do braço robótico
5. Braço robótico (2 de 2)
6. Câmara
7. Haste curta do braço robótico (2 de 2)
8. Haste longa do braço robótico (2 de 2)
9. Haste de ligação n.º 2 do braço robótico
10. Haste de ligação n.º 3 do braço robótico
11. Grampo do cabo
12. Controlador inteligente
13. Plataforma de extensão traseira
14. Servo
15. Tampão de engrenagem servo
16. Engrenagem servo
17. Haste de ligação do braço robótico (2 de 2)
18. Base do braço robótico
19. Fixador de cabo do braço robótico
20. Bloco de limite do braço robótico
21. Base de suporte do braço robótico
22. Altifalante
23. Suporte do altifalante
24. Garra
25. Sensor de distância por infravermelhos (TOF)
26. Recipiente de esferas de gel
27. Detonador
28. Suspensão cardan
29. Plataforma de extensão do chassis
30. Roda Mecanum com rosca esquerda
31. Roda Mecanum com rosca direita
32. Tampa do chassis
33. Estrutura intermédia do chassis
34. Tampa do eixo dianteiro
35. Base do módulo do eixo dianteiro
36. Tampa do eixo dianteiro em forma de X
37. Controlador de movimento
38. Armadura esquerda do chassis
39. Armadura direita do chassis
40. Armadura traseira do chassis
41. Detetores de choque
42. Armadura frontal do chassis
43. Motores sem escovas M3508I e ESC
44. Placas de montagem do motor
45. Tampa da cabine do chassis
46. Bateria inteligente

RU

Обзор

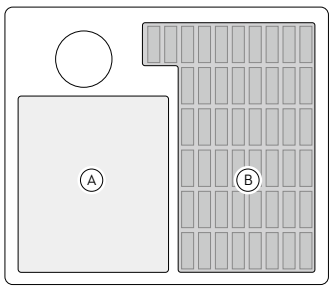
1. Треугольный соединитель роботизированной руки
2. Роботизированная рука (1 из 2)
3. Соединительный стержень роботизированной руки №1
4. Кронштейн крепления роботизированной руки
5. Роботизированная рука (2 из 2)
6. Камера
7. Короткий стержень роботизированной руки (2 из 2)
8. Длинный стержень роботизированной 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. Инфракрасный датчик расстояния (TOF)
26. Контейнер для гелевых шариков
27. Бластер
28. Стабилизатор
29. Выдвижная платформа шасси
30. Колесо Илона с левой резьбой
31. Колесо Илона с правой резьбой
32. Крышка для шасси
33. Средняя рама шасси
34. Крышка переднего моста
35. Модульное основание переднего моста
36. Передняя X-образная крышка для ступицы
37. Контроллер движения
38. Левая броня шасси
39. Правая броня шасси
40. Задняя броня шасси
41. Детекторы ударов
42. Передняя броня шасси
43. Бесщеточные двигатели M3508I и ESC
44. Монтажные пластины двигателя
45. Крышка кабины шасси
46. Аккумулятор Intelligent Battery

نظرة عامة

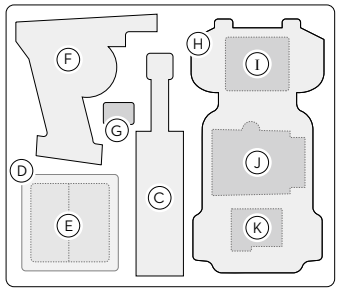
1. رابط مثلثي للذراع الروبوتية
2. الذراع الروبوتية (1 من 2)
3. قضيب توصيل الذراع الروبوتية رقم 1
4. كتيفة نقطة النهاية للذراع الروبوتية
5. الذراع الروبوتية (2 من 2)
6. الكاميرا
7. ذراع روبوتية (2 من 2) قضيب قصير
8. ذراع روبوتية (2 من 2) قضيب طويل
9. قضيب توصيل الذراع الروبوتية رقم 2
10. قضيب توصيل الذراع الروبوتية رقم 3
11. مشبك كابلات
12. وحدة التحكم الذكية
13. منصة التمديد الخلفية
14. مؤازر
15. عازل الترس المؤازر
16. ترس مؤازر
17. ذراع روبوتية (2 من 2) قضيب توصيل
18. قاعدة الذراع الروبوتية
19. مثبت كابل الذراع الروبوتية
20. كتلة حد الذراع الروبوتية
21. قاعدة دعم الذراع الروبوتية
22. مكبر الصوت
23. دعم مكبر الصوت
24. ملقط
25. مستشعر مسافة الأشعة تحت الحمراء (TOF)
26. حاوية الخرزات الهلامية
27. جهاز التفجير
28. ذراع التثبيت
29. منصة تمديد الشاسيه
30. عجلة Mecanum الملولبة اليسرى
31. عجلة Mecanum الملولبة اليمنى
32. غطاء الشاسيه
33. إطار الشاسيه الأوسط
34. غطاء المحور الأمامي
35. قاعدة وحدة المحور الأمامي
36. غطاء العمود الأمامي على شكل X
37. وحدة التحكم في الحركة
38. ذراع الشاسيه الأيسر
39. ذراع الشاسيه الأيمن
40. ذراع الشاسيه الخلفي
41. أجهزة كشف الاصطدام
42. ذراع الشاسيه الأمامي
43. محركات M3508I بدون فرشاة ووحدات ESC
44. لوحات تركيب المحرك
45. غطاء كابينة الشاسيه
46. بطارية ذكية

In the Box / Lieferumfang / Contenido del embalaje / Contenu de l'emballage / Contenuto della confezione / In de doos / Na embalagem / Комплект поставки / محتويات العبوة

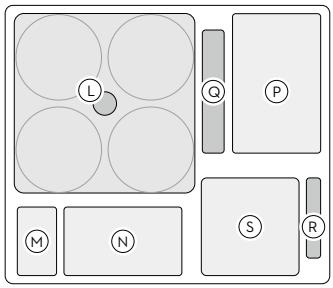
First Layer:
Erste Schicht:
Primera capa:
Première couche:
Primo livello:
Eerste laag:
Primeira camada:
Первый слой:
الطبقة الأولى:



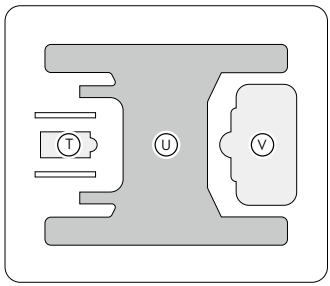
Second Layer:
Zweite Schicht:
Segunda capa:
Deuxième couche:
Secondo livello:
Tweede laag:
Segunda camada:
Второй слой:
الطبقة الثانية:



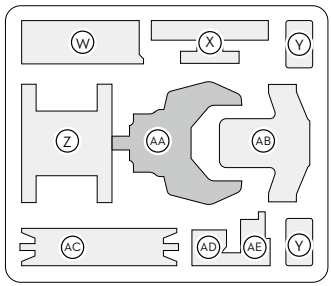
Third Layer:
Dritte Schicht:
Tercera capa:
Troisième couche:
Terzo livello:
Derde laag:
Terceira camada:
Третий слой:
الطبقة الثالثة:



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



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



Check that all of the following items are in your package. If any item is missing, contact DJI or your local dealer.
Überprüfe, ob die folgenden Teile im Lieferumfang enthalten sind. Sollte ein Teil fehlen, wende dich an DJI oder deinen Händler vor Ort.
Compruebe que todos los siguientes elementos estén en el embalaje. Si falta algún elemento, póngase en contacto con DJI o con su distribuidor local.
Vérifiez que tous les éléments suivants se trouvent dans l'emballage. Si un élément est manquant, contactez DJI ou votre revendeur local.

Verificare che tutti i seguenti articoli siano inclusi nella confezione. Contattare DJI o il rivenditore locale in caso di articoli mancanti.
Controleer of alle volgende artikelen in uw pakket zitten. Neem contact op met DJI of uw plaatselijke dealer indien er iets ontbreekt.
Verifique se todos os itens seguintes estão incluídos na embalagem. Se faltar algum item, contacte a DJI ou o seu 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 عبوتك. في حالة فقدان أي عنصر، اتصل بـ DJI أو الوكيل المحلي.

A

×7

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

Handbücher
- Kurzanleitung
- Haftungsausschluss und Sicherheitsvorschriften – Auf einen Blick

Manuales
- Guía de inicio rápido
- Renuncia de responsabilidad y directrices de seguridad

Guides d'utilisateur
- Guide de démarrage rapide
- Clause d'exclusion de responsabilité et consignes de sécurité – Version courte

Manuali
- Guida rapida
- Limitazioni di responsabilità e direttive sulla sicurezza - Panoramica

Handleidingen
- Beknopte snelstartgids
- Disclaimer en veiligheidsrichtlijnen – In één oogopslag

Manuais
- Guia de Início Rápido
- Isenção de Responsabilidade e Diretrizes de Segurança — Em Resumo

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

الأدلة
- دليل البدء السريع
- إرشادات إخلاء المسؤولية والسلامة - لمحة سريعة

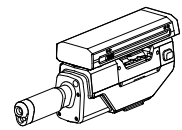
Vision Marker
Sichtmarkierungen
Marcador de visión
Marqueur visuel
Marcatore visivo
Marcador de visão
Опознавательный маркер
علامة الرؤية

B

×48 (+2)*

B1
Mecanum Wheel Roller
Mecanum-Radwalze
Rodillo de la rueda Mecanum
Rouleau pour roue Mecanum
Rullo della ruota meccano
Rolo de roda Mecanum
Ролик колеса Илона Mecanum
بكرة عجلة

C



×1

C1
Blaster (Gel Bead Container included)
Gel-Kügelchenwerfer (Blaster; inklusive Behälter für Gel-Kügelchen)
Lanzador (contenedor de perlas de gel incluido)
Blaster (contenant de billes de gel inclus)
Lanciatore (Contenitore pallini gel incluso)
Detonador (recipiente de esferas de gel incluído)
Бластер (контейнер для гелевых шариков
جهاز التفجير (حاوية خرز هلامي مضمنة)

* (+x) refers to the quantity of spare items included in the package.
* (+x) bezieht sich auf die Anzahl der im Paket enthaltenen Ersatzteilartikel.
* (+x) se refiere a la cantidad de elementos de repuesto incluidos en el paquete.
* (+ x) fait référence à la quantité d'articles de rechange inclus dans l'emballage.
* (+x) si riferisce alla quantità di pezzi di ricambio inclusi nella confezione.
* (+x) bezieht sich auf die Menge der im Paket enthaltenen Ersatzteile.
* (+x) fait référence à la quantité d'articles de rechange inclus dans le colis.
* (+x) verwijst naar het aantal reserveartikelen in het pakket.
* (+x) refere-se à quantidade de itens sobresselentes incluídos na embalagem.
* (+x) количество запасных предметов, включенных в комплект.
* (+x) تشير إلى كمية قطع الغيار المضمنة في العبوة.

D

×4

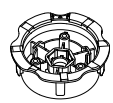
M3508I

D1

Brushless Motor and ESC
Bürstenloser Motor und ESC
Motor sin escobillas con ESC
Moteur sans balais et ESC
Motore brushless con ESC
Borstelloze motor en ESC
Motor sem escovas e ESC
Бесщеточный двигатель и ESC

حرك بدون فرشاة وESC

E

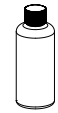


×4

E1

Damping Ring Bracket
Dämpfungsringbügel
Soporte del amortiguador
Support de fixation du moyeu
Staffa anello smorzatore
Beugel voor dempingsring
Suporte do anel de amortecimento
Кронштейн демпфирующего кольца

كتيفة حلقة الإخماد



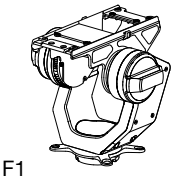
×1

E2

Bottled Gel Beads
Flasche Gel-Kügelchen
Perlas de gel embotelladas
Billes de gel en flacon
Confezione di pallini gel
Gelkogels in fles
Esferas de gel em frascos
Гелевые шарики в контейнере

حبيبات هلامية معبأة في زجاجات

F



×1

F1

Gimbal
Gimbal
Estabilizador
Nacelle
Stabilizzatore
Gimbal
Suspensão cardan
Стабилизатор

ذراع التثبيت

G

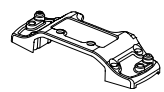
×1

G1

Camera
Kamera
Cámara
Caméra
Fotocamera
Camera
Câmara
Камера

الكاميرا

H

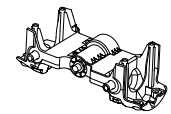


×1

H1

Front Axle Cover
Frontachsenabdeckung des Fahrgestells
Cubierta del eje frontal
Couvercle d'essieu avant
Copertura asse anteriore
Hoes voor voorste as
Tampa do eixo dianteiro
Крышка переднего моста

غطاء المحور الأمامي

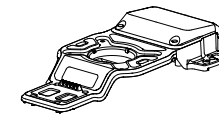


×1

H2

Front Axle Module Base
Frontachsenmodulrahmen
Módulo base del eje frontal
Base du module d'essieu avant
Base del modulo asse anteriore
Basis voor voorste as-module
Base do módulo do eixo dianteiro
Модульное основание переднего моста

قاعدة وحدة المحور الأمامي



×1

H3

Chassis Cover

Attached to the chassis middle frame before delivery.

Fahrgestellabdeckung

Wird vor der Auslieferung am Fahrgestellmittelrahmen befestigt.

Cubierta del chasis

Se adjunta al bastidor central del chasis antes de la entrega.

Couvercle du châssis

Monté sur le cadre central du châssis avant la livraison.

Copertura telaio

Fissato alla cornice del telaio intermedio prima della consegna.

Hoes voor chassis

Bevestigd aan het middelste frame van het chassis vóór levering.

Tampa do chassis

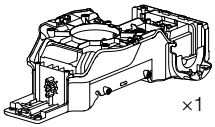
Montada na estrutura intermédia do chassis antes da entrega.

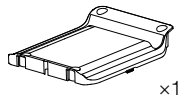
Крышка для шасси

Крепится к средней раме шасси перед доставкой.

غطاء الشاسيه

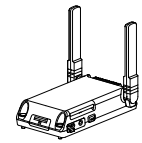
مربوط بالإطار الأوسط للشاسيه قبل التسليم.


×1


×1

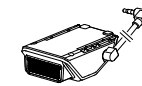
I

×4


×1

J

K


×1

H4

Chassis Middle Frame (Intelligent Battery included)

Fahrgestellmittelrahmen (inklusive Intelligent Battery)

Chasis de la estructura central (Batería inteligente incluida)

Cadre central du châssis (batterie intelligente incluse)

Cornice telaio intermedio (batteria intelligente inclusa)

Middenframe chassis (inclusief intelligente accu)

Estrutura intermédia do chassis (bateria inteligente incluída)

Средняя рама шасси (с аккумулятором Intelligent Battery)

الإطار الأوسط للشاسيه (البطارية الذكية مضمنة)

H5

Chassis Cabin Cover

Attached to the chassis middle frame before delivery.

Fahrgestellabdeckung (Kabine)

Wird vor der Auslieferung am Fahrgestellmittelrahmen befestigt.

Cubierta frontal del chasis

Se adjunta al bastidor central del chasis antes de la entrega.

Couvercle de la cabine du châssis

Monté sur le cadre central du châssis avant la livraison.

Copertura cabina telaio

Fissato alla cornice del telaio intermedio prima della consegna.

Hoes voor cabine van chasis

Bevestigd aan het middelste frame van het chassis vóór levering.

Tampa da cabine do chassis

Montada na estrutura intermédia do chassis antes da entrega.

Крышка кабины шасси

Крепится к средней раме шасси перед доставкой.

غطاء كابينة الشاسيه

مربوط بالإطار الأوسط للشاسيه قبل التسليم.

I1

Hit Detector

Treffersensor

Detector de impactos

Détecteur d'impact

Rilevatore di colpi

Detector voor treffers

Detetor de choque

Детектор ударов

جهاز كشف الاصطدام

J1

Intelligent Controller

Intelligente Fernsteuerung

Controlador inteligente

Contrôleur intelligent

Centralina intelligente

Intelligente controller

Controlador inteligente

Интеллектуальный контроллер

وحدة التحكم الذكية

K1

Speaker

Lautsprecher

Altavoz

Haut-parleur

Altoparlante

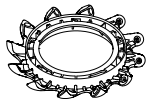
Luidspreker

Altifalante

Динамик

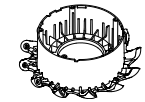
مكبر الصوت

L


×2

×2

×2


×2

L1

Left-Threaded Inner Hub
Linksläufige innere Nabenhälfte
Parte interior de rueda de diseño izquierdo
Jante intérieure à axe diagonal gauche
Mozzo interno (orientamento a sinistra)
Binnennaaf met linkse schroefdraad
Cubo interno com rosca esquerda
Внутренняя ступица с левой резьбой
المحور الداخلي الملولب الأيسر

L2

Left-Threaded Outer Hub
Linksläufige äußere Nabenhälfte
Parte exterior de rueda de diseño izquierdo
Jante extérieure à axe diagonal gauche
Mozzo esterno (orientamento a sinistra)
Buitennaaf met linkse schroefdraad
Conector externo com rosca esquerda
Внешняя ступица с левой резьбой
المحور الخارجي الملولب الأيسر

L3

Right-Threaded Inner Hub
Rechtsläufige innere Nabenhälfte
Parte interior de rueda de diseño derecho
Jante intérieure à axe diagonal droit
Mozzo interno (orientamento a destra)
Binnennaaf met rechtse schroefdraad
Cubo interno com rosca direita
Внутренняя ступица с правой резьбой
المحور الداخلي الملولب الأيمن

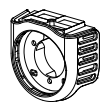
L4

Right-Threaded Outer Hub
Rechtsläufige äußere Nabenhälfte
Parte exterior de rueda de diseño derecho
Jante extérieure à axe diagonal droit
Mozzo esterno (orientamento a destra)
Buitennaaf met rechtse schroefdraad
Conector externo com rosca direita
Внешняя ступица с правой резьбой
المحور الخارجي الملولب الأيمن

×4

L5

Mecanum Wheel Damping Ring
Dämpfungsring für das Mecanum-Rad
Amortiguador de la rueda Mecanum
Moyeu pour roue Mecanum
Anello smorzatore della ruota meccano
Dempingsring voor Mecanum-wielen
Anel de amortecimento da roda Mecanum
Демпфирующее кольцо колеса Илона
حلقة تخميد عجلة Mecanum


×4

L6

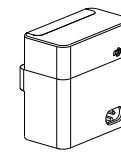
Motor Mounting Plate
Mecanum-Rad Montageplatte
Placa de montaje del motor
Plaque de support du moteur
Piastra di supporto del motore
Montageplaat motor
Placa de montagem do motor
Монтажная пластина двигателя
لوحة تركيب المحرك

×1

L7

Screwdriver Handle
Schraubendrehergriff
Mango del destornillador
Manche de tournevis
Manico di cacciavite
Handgreep schroevendraaier
Punho da chave de parafusos
Рукоятка отвертки
مقبض المفك

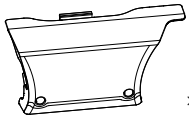
M


×1

M1

Intelligent Battery Charger
Intelligent Battery Ladegerät
Cargador de Batería Inteligente
Chargeur de Batterie Intelligente
Caricabatterie intelligente
Intelligente acculader
Carregador de bateria inteligente
Зарядное устройство аккумулятора Intelligent Battery
شاحن بطارية ذكي

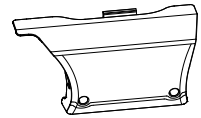
N



×1

N1

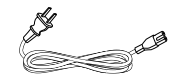
Chassis Left Armor
Fahrgestellpanzerung (links)
Parachoques izquierdo
Blindage gauche du châssis
Corazza telaio sinistra
Linker bepantsering voor chassis
Armadura esquerda do chassis
Левая броня шасси
ذراع الشاسيه الأيسر



×1

N2

Chassis Right Armor
Fahrgestellpanzerung (rechts)
Parachoques derecho
Blindage droit du châssis
Corazza telaio destra
Rechter bepantsering voor chassis
Armadura direita do chassis
Правая броня шасси
ذراع الشاسيه الأيمن

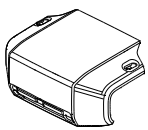


×1

N3

AC Power Cable
Varies by region.
Netzkabel
Je nach Region unterschiedlich.
Cable de alimentación AC
Varía según la región.
Câble d'alimentation CA
Varie selon les régions.
Cavo di alimentazione CA
Varia in base alla località di acquisto.
Netvoedingskabel
Varieert per regio.
Cabo de alimentação CA
Varia consoante a região.
Кабель питания переменного тока
Зависит от региона.
كابل طاقة التيار المتردد
يختلف حسب المنطقة.

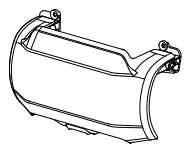
P



×1

P1

Chassis Front Armor
Fahrgestellpanzerung (vorne)
Parachoques delantero
Blindage avant du châssis
Corazza telaio frontale
Voorste bepantsering voor chassis
Armadura frontal do chassis
Передняя броня шасси
ذراع الشاسيه الأمامي



×1

P2

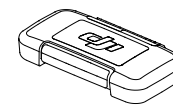
Chassis Rear Armor
Fahrgestellpanzerung (hinten)
Blindaje trasero del chasis
Blindage arrière du châssis
Corazza telaio posteriore
Achterste bepantsering voor chassis
Armadura traseira do chassis
Задняя броня шасси
ذراع الشاسيه الخلفي

×1

P3

Safety Goggles
Schutzbrille
Gafas de seguridad
Goggles de sécurité
Occhiali protettivi
Veiligheidsbril
Óculos de segurança
Защитные очки
نظارات السلامة

Q

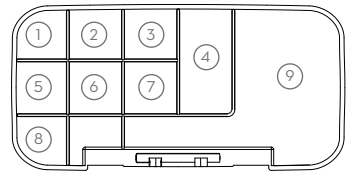


×1

Q1

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

The screw box A includes the following items:
Der Schraubensatz A enthält die folgenden Teile:
La caja de tornillos A incluye los siguientes elementos:
La boîte à vis A inclut les éléments suivants :
La scatola di viti A comprende i seguenti articoli:
De schroevendoos A bevat de volgende onderdelen:
A caixa de parafusos A inclui os seguintes itens:
Составляющие коробки A с винтами:
يتضمن صندوق البراغي A العناصر التالية:

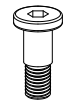


×1

① Front Rubber Stop
Vorderer Gummi-Stopper
Tope frontal de goma
Butée en caoutchouc avant
Stoppino di gomma frontale
Rubberen stop voor voorkant
Batente de borracha frontal
Передний резиновый упор
محطة مطاطية أمامية

×10*

② T3 Screw
T3-Schraube
Tornillo T3
Vis T3
Vite T3
Schroef: T3
Parafuso T3
Винт T3
برغي T3


×15*

③ M3-B Screw
M3-B-Schraube
Tornillo M3-B
Vis M3-B
Vite M3-B
Schroef: M3-B
Parafuso M3-B
Винт M3-B
برغي M3-B

×76*

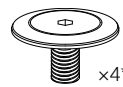
④ M3-A Screw
M3-A-Schraube
Tornillo M3-A
Vis M3-A
Vite M3-A
Schroef: M3-A
Parafuso M3-A
Винт M3-A
برغي M3-A

×21*

⑤ T2 Screw
T2-Schraube
Tornillo T2
Vis T2
Vite T2
Schroef: T2
Parafuso T2
Винт T2
برغي T2

×4*

⑥ M4-B Screw
M4-B-Schraube
Tornillo M4-B
Vis M4-B
Vite M4-B
Schroef: M4-B
Parafuso M4-B
Винт M4-B
برغي M4-B


×4*

⑦ M4-A Screw
M4-A-Schraube
Tornillo M4-A
Vis M4-A
Vite M4-A
Schroef: M4-A
Parafuso M4-A
Винт M4-A
برغي M4-A

×2

⑧ Rubber Shock Ring
Aufprallgummiring
Arandela de goma
Anneau d'amortissement en caoutchouc
Anello di gomma ammortizzante
Rubberen schokring
Anel de choque de borracha
Резиновое кольцо амортизатора
حلقة صدمات مطاطية

×1

⑨ #1 Screwdriver Bit
Schraubendreherbit 1
Punta de destornillador nº 1
Embout de tournevis N° 1
Punta per cacciavite N. 1
Bit #1
Ponta de chave de parafusos n.º 1
Наконечник отвертки №1
لقمة المفك رقم 1

* Refers to the quantity with spare items included in the package.
* Bezieht sich auf die Menge der im Paket enthaltenen Ersatzteile.
* Se refiere a la cantidad con elementos de repuesto incluidos en el paquete.
* Fait référence à la quantité avec les articles de rechange inclus dans l'emballage.
* Si riferisce alla quantità di pezzi di ricambio inclusi nella confezione.
* Verwijst naar de hoeveelheid met reserveartikelen in het pakket.
* Refere-se à quantidade com itens sobressalentes incluídos na embalagem.
* Количество запасных предметов, включенных в комплект.
* تشير إلى كمية قطع الغيار المضمنة في العبوة.

R

×1

R1

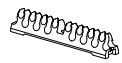
Motion Controller
Bewegungssteuereinheit
Controlador de movimientos
Contrôleur de mouvements
Motion Controller
Bewegingscontroller
Controlador de movimento
Контроллер движения
وحدة التحكم في الحركة

S

×1

S1

X-Shaped Front Shaft Cover
X-förmige vordere Getriebeabdeckung
Cubierta frontal en X del eje central
Couvercle d'arbre avant en forme de X
Motion Controller
X-vormige hoes voor voorste as
Tampa do eixo dianteiro em forma de X
Передняя X-образная
غطاء العمود الأمامي على شكل X



×1

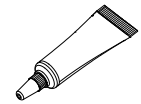
S2

Cable Retainer
Kabelhalterung
Fijador de cables
Dispositif de retenue de câbles
Fermacavi
Kabelhouder
Retentor do cabo
Фиксатор кабелей
ماسك الكبلات

×1

S3

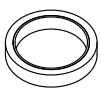
Mecanum Wheel Mounting Plate
Mecanum-Radmontageplatte
Placa de montaje de ruedas Mecanum
Support de montage de roue Mecanum
Piastra di supporto della ruota meccano
Montageplaat voor Mecanum-wielen
Placa de montagem da roda Mecanum
Монтажная пластина колеса Илона
لوحة تركيب عجلة Mecanum



×1

S4

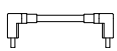
Grease
Schmierfett
Aceite
Graisse
Olio lubrificante
Vet
Massa lubrificante
Смазка
الشحم



×1

S5

Masking Tape
Kreppband
Cinta de enmascarar
Ruban-cache adhésif
Nastro adesivo
Afplaktape
Fita adesiva
Маскировочная лента
شريط لاصق



×1

S6

Camera Cable
Kameradatenkabel
Cable de la cámara
Câble de caméra
Cavo fotocamera
Camerakabel
Cabo da câmara
Кабель камеры
كابل الكاميرا

35 cm

×1

S7

Data Cables
Datenkabel
Cables de datos
Câbles de transfert de données
Cavi dati
Gegevenskabels
Cabos de dados
Кабели передачи данных
كابلات البيانات

23 cm

×2

S8

Data Cables
Datenkabel
Cables de datos
Câbles de transfert de données
Cavi dati
Gegevenskabels
Cabos de dados
Кабели передачи данных
كابلات البيانات

12 cm

×6

S9

Data Cables
Datenkabel
Cables de datos
Câbles de transfert de données
Cavi dati
Gegevenskabels
Cabos de dados
Кабели передачи данных
كابلات البيانات

T

×1

T1

Infrared Distance Sensor (TOF)

Infrarot-Abstandssensor (TOF)

Sensor de distancia por infrarrojos (TOF)

Capteur de distance infrarouge

Sensore distanza a infrarossi (TOF)

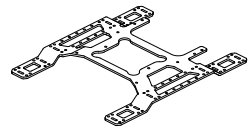
Infrarode afstandssensor (TOF)

Sensor de distância por infravermelhos (TOF)

Инфракрасный датчик расстояния (TOF)

مستشعر مسافة الأشعة تحت الحمراء (TOF)

U



×1

U1

Chassis Extension Platform

Fahrgestell-Erweiterungsplattform

Plataforma de extensión del chasis

Plate-forme d'extension du châssis

Piattaforma di estensione telaio

Uitbreidingsplatform voor chassis

Plataforma de extensão do chassis

Выдвижная платформа шасси

منصة تمديد الشاسيه

V

×1

V1

Screw Box B

Schraubensatz B

Caja de tornillos B

Boîte à vis B

Scatola di viti B

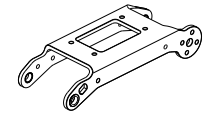
Schroevendoos B

Caixa de parafusos B

Коробка B с винтами

صندوق البراغي B

W



×1

W1

Robotic Arm (1 of 2)

Roboterarm (1 von 2)

Brazo robótico (1 de 2)

Bras robotique (1 sur 2)

Braccio robotico (1 di 2)

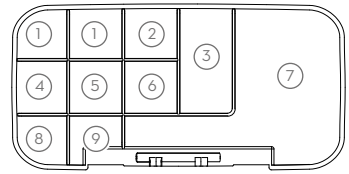
Robotarm (1 van 2)

Braço robótico (1 de 2)

Роботизированная рука (1 из 2)

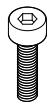
الذراع الروبوتية (1 من 2)

The screw box B includes the following items:
Der Schraubensatz B enthält die folgenden Teile:
La caja de tornillos B incluye los siguientes elementos:
La boîte à vis B inclut les éléments suivants :
La scatola di viti B comprende i seguenti articoli:
De schroevendoos B bevat de volgende onderdelen:
A caixa de parafusos B inclui os seguintes itens:
Составляющие коробки B с винтами:
يتضمن صندوق البراغي B العناصر التالية:



×12*

1 M3-E Screw
M3-E-Schraube
Tornillo M3-E
Vis M3-E
Vite M3-E
Schroef: M3-E
Parafuso M3-E
Винт M3-E
برغي M3-E


×10*

2 M3-D Screw
M3-D-Schraube
Tornillo M3-D
Vis M3-D
Vite M3-D
Schroef: M3-D
Parafuso M3-D
Винт M3-D
برغي M3-D

×54*

3 M3-C Screw
M3-C-Schraube
Tornillo M3-C
Vis M3-C
Vite M3-C
Schroef: M3-C
Parafuso M3-C
Винт M3-C
برغي M3-C

×10*

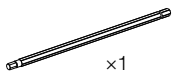
4 M3 Lock Nut
M3 Sicherungsmutter
Tuerca de seguridad M3
Boulon verrou M3
Controdado M3
Borgmoer: M3
Porca de bloqueio M3
Стопорная гайка M3
صامولة قفل M3

×10*

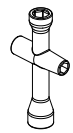
5 Cable Clamp
Kabelklemme
Abrazadera de cable
Pince-câble
Morsetto per cavi
Kabelklem
Grampo do cabo
Зажим для кабеля
مشبك كابلات

×6*

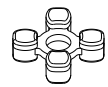
6 M3-H Screw
M3-H-Schraube
Tornillo M3-H
Vis M3-H
Vite M3-H
Schroef: M3-H
Parafuso M3-H
Винт M3-H
برغي M3-H


×1

7 #2 Screwdriver Bit
Schraubendreherbit 2
Punta de destornillador nº 2
Embout de tournevis N° 2
Punta per cacciavite N. 2
Bit #2
Ponta de chave de parafusos n.º 2
Наконечник отвертки №2
لقمة المفك رقم 2


×1

7 Multi-tool
Multitool
Multiherramienta
Multi-outil
Strumento multiuso
Multi-tool
Multi-ferramentas
Многофункциональный инструмент
متعدد الأدوات


×1

7 Buffer Ring
Pufferring
Anillo de amortiguación
Anneau tampon
Anello ammortizzatore
Bufferring
Anel de tampão
Защитное кольцо
حلقة عازلة

×3*

8 M3-F Hex Stud
M3-F-Sechskantschraube
Perno hexagonal M3-F
Boulon hexagonal M3-F
Prigioniero esagonale M3-F
Zeskantbout: M3-F
Perno hexagonal M3-F
Шестигранный винт M3-F
مسمار سداسي M3-F

×5*

9 M3-G Hex Stud
M3-G-Sechskantschraube
Perno hexagonal M3-G
Boulon hexagonal M3-G
Prigioniero esagonale M3-H
Zeskantbout: M3-G
Perno hexagonal M3-G
Шестигранный винт M3-G
مسمار سداسي M3-G

* Refers to the quantity with spare items included in the package.
* Bezieht sich auf die Menge der im Paket enthaltenen Ersatzteile.
* Se refiere a la cantidad con elementos de repuesto incluidos en el paquete.
* Fait référence à la quantité avec les articles de rechange inclus dans l'emballage.
* Si riferisce alla quantità di pezzi di ricambio inclusi nella confezione.
* Verwijst naar de hoeveelheid met reserveartikelen in het pakket.
* Refere-se à quantidade com itens sobressalentes incluídos na embalagem.
* Количество запасных предметов, включенных в комплект.
* تشير إلى كمية قطع الغيار المضمنة في العبوة.

X

×1

X1

Robotic Arm Connecting Rod #1

Verbindungsstange des Roboterarms 1

Biela del brazo robótico nº 1

Barre de connexion du bras robotique N° 1

Asta di collegamento braccio robotico N. 1

Verbindingsstang robotarm #1

Haste de ligação n.º 1 do braço robótico

Соединительный стержень роботизированной руки №1

قضيب توصيل الذراع الروبوتية رقم 1

×1

X2

Robotic Arm Connecting Rod #2

Verbindungsstange des Roboterarms 2

Biela del brazo robótico nº 2

Barre de connexion du bras robotique N° 2

Asta di collegamento braccio robotico N. 2

Verbindingsstang robotarm #1

Haste de ligação n.º 2 do braço robótico

Соединительный стержень роботизированной руки №2

قضيب توصيل الذراع الروبوتية رقم 2

×1

X3

Robotic Arm Connecting Rod #3

Verbindungsstange des Roboterarms 3

Biela del brazo robótico nº 3

Barre de connexion du bras robotique N° 3

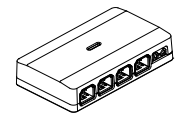
Asta di collegamento braccio robotico N. 3

Verbindingsstang robotarm #1

Haste de ligação n.º 3 do braço robótico

Соединительный стержень роботизированной руки №3

قضيب توصيل الذراع الروبوتية رقم 3



×1

X4

Power Connector Module

Stromanschlussmodul

Módulo conector de alimentación

Module de connexion de l'alimentation

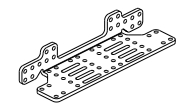
Modulo connettore di alimentazione

Module voor stroomaansluiting

Módulo do conector de alimentação

Модуль разъема питания

وحدة موصل الطاقة



×1

X5

Front Axle Extension Platform

Plattform zur Verlängerung der Vorderachse

Plataforma de extensión del eje delantero

Plate-forme d'extension de l'essieu avant

Piattaforma di estensione asse anteriore

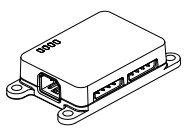
Uitbreidingsplatform voorste as

Plataforma de extensão do eixo dianteiro

Выдвижная платформа переднего моста

منصة تمديد المحور الأمامي

Y



×4

Y1

Sensor Adapter

Sensoradapter

Adaptador del sensor

Adaptateur du capteur

Adattatore sensore

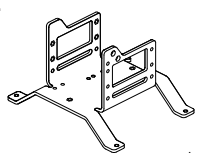
Sensor-adapter

Adaptador do sensor

Адаптер для датчика

مهايئ المستشعر

Z



×1

Z1

Robotic Arm Base

Roboterarmbasis

Base del brazo robótico

Base du bras robotique

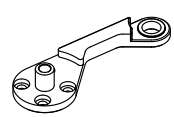
Base braccio robotico

Basis robotarm

Base do braço robótico

База роботизированной руки

قاعدة الذراع الروبوتية



×1

Z2

Robotic Arm (2 of 2) Connecting Rod

Roboterarm (2 von 2) Verbindungsstange

Brazo robótico (2 de 2) Biela

Bras robotique (2 sur 2) Barre de connexion

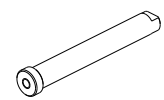
Asta di collegamento braccio robotico (2 di 2)

Verbindingsstang voor robotarm (2 van 2)

Haste de ligação do braço robótico (2 de 2)

Соединительный стержень роботизированной руки (2 из 2)

ذراع روبوتية (2 من 2) قضيب توصيل



×1

Z3

Robotic Arm (2 of 2) Long Rod

Roboterarm (2 von 2) Lange Stange

Brazo robótico (2 de 2) Barra larga

Bras robotique (2 sur 2) Barre longue

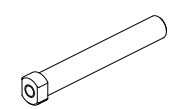
Asta lunga braccio robotico (2 di 2)

Lange staaf voor robotarm (2 van 2)

Haste longa do braço robótico (2 de 2)

Длинный стержень роботизированной руки (2 из 2)

ذراع روبوتية (2 من 2) قضيب طويل



×1

Z4

Robotic Arm (2 of 2) Short Rod

Roboterarm (2 von 2) Kurze Stange

Brazo robótico (2 de 2) Barra corta

Bras robotique (2 sur 2) Barre courte

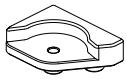
Asta corta braccio robotico (2 di 2)

Korte staaf voor robotarm (2 van 2)

Haste curta do braço robótico (2 de 2)

Короткий стержень роботизированной руки (2 из 2)

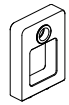
ذراع روبوتية (2 من 2) قضيب قصير



×1

Z5

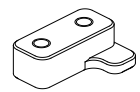
Robotic Arm Limit Block
Begrenzungsblock des Roboterarms
Obstrucción de límite del brazo robótico
Butée de limitation du bras robotique
Blocco limite braccio robotico
Eindblok robotarm
Bloco de limite do braço robótico
Блок роботизированной руки
كتلة حد الذراع الروبوتية



×1

Z6

Robotic Arm Support Base
Roboterarmträger-Basis
Base de apoyo del brazo robótico
Base de support du bras robotique
Base supporto braccio robotico
Steunpunt robotarm
Base de suporte do braço robótico
Основание роботизированной руки
قاعدة دعم الذراع الروبوتية



×1

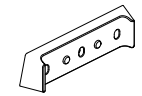
Z7

Robotic Arm Cable Fixer
Roboterarm Kabelfixierer
Brazo robótico fijador de cables
Fixation du câble du bras robotique
Fissatore cavi braccio robotico
Kabelbevestiging robotarm
Fixador de cabo do braço robótico
Фиксатор кабеля роботизированной руки
مثبت كابل الذراع الروبوتية

×1

Z8

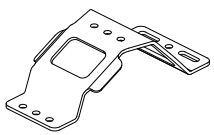
Robotic Arm Triangle Link
Roboterarm Dreieckstange
Brazo robótico Triángulo Enlace
Appairage triangulaire du bras robotique
Collegamento triangolo braccio robotico
Driehoekige verbinding voor robotarm
Ligação do triângulo do braço robótico
Треугольный соединитель роботизированной руки
رابط مثلثي للذراع الروبوتية



×1

Z9

TOF Mounting Bracket
Abstandssensor-Montagehalterung
Soporte de montaje TOF
Support de fixation TOF
Staffa di montaggio TOF
TOF-montagebeugel
Suporte de montagem TOF
Крепление TOF
كتيفة تركيب TOF



×1

Z10

Speaker Support Extension
Erweiterung der Lautsprecherhalterung
Extensión del soporte del altavoz
Extension du support du haut-parleur
Estensione supporto altoparlante
Verlenging van de luidsprekersteun
Extensão do suporte do altifalante
Удлинение крепления для динамика
ملحق دعم مكبر الصوت

×1

Z11

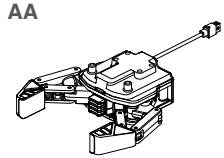
Servo Gear
Servogetriebe
Servomotor
Engrenage Servo
Servoriduttore
Servo-tandwiel
Engrenagem servo
Колесо сервомотора
ترس مؤازر

×1

Z12

Servo Gear Buffer
Servogetriebepuffer
Tampón del servomotor
Tampon de l'engrenage Servo
Ammortizzatore servoriduttore
Servo-tandwielbuffer
Tampão de engrenagem servo
Буфер колеса сервомотора
عازل الترس المؤازر

AA



×1

AA1

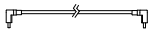
Gripper
Greifer
Pinza
Pince
Pinza
Grijper
Garra
Схват
ملقط

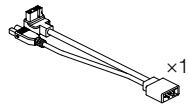
AB

×1

AB1

Rear Extension Platform
Hintere Erweiterungsplattform
Plataforma de extensión trasera
Plate-forme d'extension arrière
Piattaforma estensione posteriore
Uitbreidingsplatform achterkant
Plataforma de extensão traseira
Выдвижная платформа заднего моста
منصة التمديد الخلفية



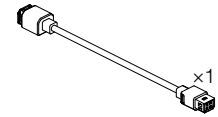


AB4

9 cm ×1

AB5

14 cm ×3



AB2

Camera Extension Cable
Kamera-Verlängerungskabel
Cable de extensión de la cámara
Câble d'extension de la caméra
Prolunga fotocamera
Verlengkabel voor camera
Cabo de extensão da câmara
Удлинитель камеры

كابل تمديد الكاميرا

AB3

Y-Cable
Y-Kabel
Cable Y
Câble en Y
Cavo a Y
Y-kabel
Cabo Y
Разветвитель

الكابل Y

AB4 / AB5

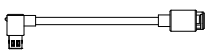
Data Cables
Datenkabel
Cables de datos
Câbles de transfert de données
Cavi dati
Gegevenskabels
Cabos de dados
Кабели передачи данных

كابلات البيانات

AB6

Extension Cable
Verlängerungskabel
Cables de datos
Extension de câble
Prolunga
Verlengkabel
Cabo de extensão
Удлинитель

كابل التمديد



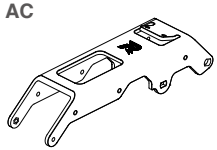
×1

AB7

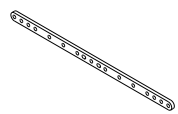
L-shaped Extension Cable
L-förmiges Verlängerungskabel
Cable de extensión en forma de L
Câble rallonge en L
Prolunga a L
L-vormige verlengkabel
Cabo de extensão em forma de L
L-образный удлинитель

كابل تمديد على شكل حرف L

AC



×1



×2

AC1

Robotic Arm (2 of 2)
Roboterarm (2 von 2)
Brazo robótico (2 de 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)

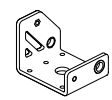
الذراع الروبوتية (2 من 2)

AC2

Straight Connecting Rod
Gerade Verbindungsstange
Biela recta
Barre de connexion droite
Asta di collegamento diritta
Rechte verbindingsstang
Haste de ligação reta
Прямой соединительный стержень

قضيب توصيل مستقيم

AD



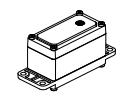
×1

AD1

Robotic Arm Endpoint Bracket
Endpunkthalterung des Roboterarms
Soporte del extremo del brazo robótico
Support d'extrémité du bras robotique
Staffa limite meccanico braccio robotico
Beugel voor eindpunt van robotarm
Suporte do terminal do braço robótico
Кронштейн крепления роботизированной руки

كتيفة نقطة النهاية للذراع الروبوتية

AE



×2

AE1

Servo
Servo
Servo
Servo
Servo
Servo
Servo
Сервомотор

مؤازر

Introduction

The RoboMaster™ EP is an educational expansion set inspired by the DJI™ RoboMaster robot competition, which can be assembled into a Warrior or an Engineer form. The Warrior form offers comprehensive control and an immersive driving experience, thanks to the omnidirectional chassis, agile Mecanum wheels, flexible gimbal, and stable, low-latency image transmission in the first person view (FPV). Users can also target objects and compete against other robots using the blaster.

With the robotic arm, gripper, and SDK, the Engineer form provides comprehensive tutorials and practical scenarios for further learning, more varied competition, and more fun overall.

In addition, the RoboMaster EP provides power and communication ports for commonly used open source hardware platforms and multiple access points for sensors, so users can be even more creative with their educational expansion set.

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/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.

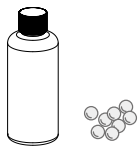
Specifications

Structure	
Dimensions	Warrior: 320×240×270 mm; Engineer: 390×245×330 mm
Weight	Warrior: Approx. 3.4 kg; Engineer: 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

Preparation

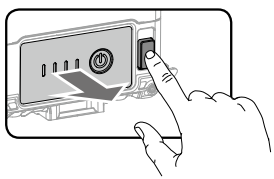
Wear the safety goggles to avoid injuring your eyes while assembling the components.

1. Preparing the Gel Beads

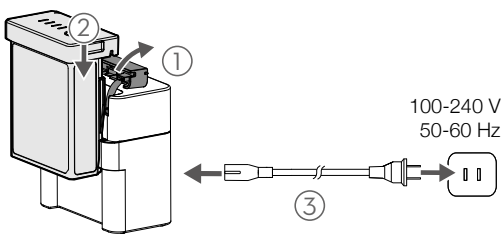


Refer to the label on the bottle for more information on how to soak the gel beads properly before assembly.

2. Charging the Battery

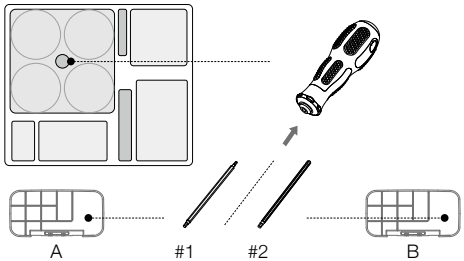


Charge the battery to bring it out of hibernation before using for the first time.



Charging Time: Approx. 1 hour and 30 min.

3. Preparing the Screwdriver



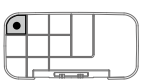
The package includes a screwdriver handle and two bits. The #1 bit is used with screw box A. The smaller end is for T2 screws, while the larger end is for the other screws in screw box A. The #2 bit is used with screw box B. The smaller end is for all the screws in screw box B, while the larger end is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

4. Legend

(M3-A)

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.

5. 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.

EN

Einführung

Der RoboMaster™ EP ist ein pädagogisches Erweiterungsset, das vom DJI™ RoboMaster-Roboterwettbewerb inspiriert ist und zu einer Krieger- oder Technikerform zusammengesetzt werden kann. Die Kriegerform bietet dank des omnidirektionalen Fahrgestells, der wendigen Mecanum-Räder, des flexiblen Gimbals und der stabilen, latenzarmen Bildübertragung in der First-Person-View (FPV) umfassende Kontrolle und ein immersives Fahrerlebnis. Die Benutzer:innen können auch Objekte anvisieren und mit dem Blaster gegen andere Roboter antreten.

Mit dem Roboterarm, dem Greifer und dem SDK bietet die Technikerform umfassende Tutorials und praktische Szenarien für weiteres Lernen, abwechslungsreichere Wettbewerbe und insgesamt mehr Spaß.

Darüber hinaus bietet der RoboMaster EP Stromversorgungs- und Kommunikationsanschlüsse für gängige Open-Source-Hardwareplattformen und mehrere Zugangspunkte für Sensoren, so dass die Benutzer noch kreativer mit ihren pädagogischen Erweiterungsmöglichkeiten werden können.

Herunterladen der RoboMaster-App und Anschauen von Tutorial-Videos

RoboMaster-App

Tutorial-Videos

Suche im App Store oder bei Google Play nach der RoboMaster-App oder scanne den QR-Code, um die App auf dein Mobilgerät herunterzuladen.

Besuche die offizielle DJI-Website https://www.dji.com/robomaster-ep/video oder gehe auf die App und rufe die Anleitungsseite auf, um die Tutorial-Videos für den Zusammenbau und die Verwendung anzusehen. Du kannst den Roboter auch gemäß der Montageanleitung in der Kurzanleitung zusammenbauen.

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

Internet

Verwende nach dem Zusammenbau dein DJI-Konto, um den Roboter in der RoboMaster-App zu aktivieren. Für die Aktivierung ist eine Internetverbindung erforderlich.

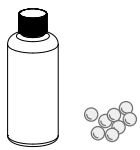
Spezifikationen

Struktur	
Abmessungen	Krieger: 320×240×270 mm; Techniker: 390×245×330 mm
Gewicht	Krieger: Ca. 3,4 kg; Techniker: Ca. 3,3 kg
Intelligente Fernsteuerung	
Betriebsfrequenz	2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (beschränkt auf den Einsatz in Gebäuden)
Intelligent Battery	
Kapazität	2400 mAh
Ladespannung	12,6 V
Batterietyp	LiPo 3S
Energie	25,92 Wh

Vorbereitung

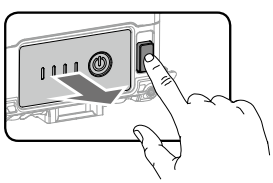
> ⚠ Trage stets die Schutzbrille, damit du dir beim Zusammenbau der Komponenten nicht die Augen verletzt.

1. Vorbereiten der Gel-Kügelchen

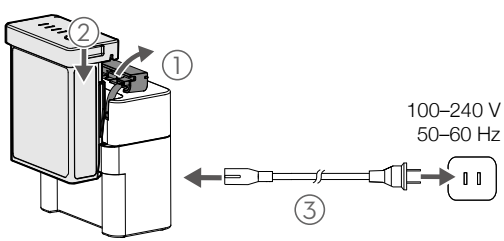


Auf dem Etikett der Flasche findest du weitere Informationen darüber, wie die Gel-Kügelchen vor dem Zusammenbau richtig einzuweichen sind.

2. Laden der Batterie

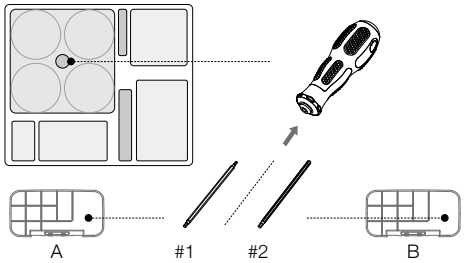


Lade die Batterie auf, um sie aus dem Ruhezustand zu holen, bevor du sie zum ersten Mal benutzt.



Ladezeit: Ca. 1 Stunde und 30 Minuten.

3. Vorbereiten des Schraubendrehers



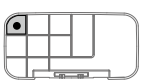
Das Paket enthält einen Schraubendrehergriff und zwei Bits. Bit 1 wird für Schraubenkasten A verwendet. Das kleinere Ende ist für die T2-Schrauben, das größere Ende für die anderen Schrauben im Schraubensatz A. Bit 2 wird für Schraubenkasten B verwendet. Das kleinere Ende ist für alle Schrauben im Schraubensatz B, während das größere Ende nicht verwendet wird. Achte darauf, dass du die Schrauben mit einem geeigneten Bit verwendest.

4. Erläuterungen

(M3-A)

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

Zeigt an, dass die Unterseite des Roboters angezeigt wird.



Zeigt an, wo im Schraubensatz sich das benötigte Zubehör befindet.

5.Anweisungen zum Kabelanschluss

Schließe die schwarzen, orangefarbenen und roten Kabel an die Anschlüsse mit der entsprechenden Farbe an.

> ⚠ Befolge die Anweisungen für den Kabelanschluss und die Verkabelung, um Kabelschäden zu vermeiden.

Introducción

El RoboMaster™ EP es un juego de expansión educativo inspirado en la competición de robots DJI™ RoboMaster, que puede ensamblarse en forma de Guerrero o de Ingeniero. La forma del Guerrero ofrece un control exhaustivo y una experiencia de conducción envolvente, gracias al chasis omnidireccional, las ágiles ruedas Mecanum, el estabilizador flexible y la transmisión de imágenes estable y de baja latencia en la vista en primera persona (FPV). Los usuarios también pueden apuntar a objetos y competir contra otros robots usando el lanzador.

Con el brazo robótico, la pinza y el SDK, el formulario para ingenieros proporciona tutoriales completos y escenarios prácticos para un mayor aprendizaje, una competición más variada y más diversión en general.

Además, el RoboMaster EP ofrece puertos de alimentación y comunicación para las plataformas de hardware de código abierto más usadas y múltiples puntos de acceso para los sensores, por lo que los usuarios pueden ser aún más creativos con su conjunto de ampliaciones educativas.

Descargar la aplicación RoboMaster y ver los vídeos tutoriales

Aplicación RoboMaster

Videotutoriales

Busque la aplicación RoboMaster en la App Store o en Google Play o escanee el código QR para descargar la aplicación en su dispositivo móvil.

Visite la página web oficial de DJI https://www.dji.com/robomaster-ep/video o vaya a la aplicación y entre en la página de la Guía para ver los vídeos tutoriales de montaje y uso. También puede montar el robot según la guía de montaje de la guía de inicio rápido.

- La aplicación RoboMaster es compatible con iOS 10.0.2 o posterior o con Android 5.0 o posterior.
- Los usuarios también pueden descargar el software RoboMaster para Windows o Mac desde la página web oficial de DJI en un ordenador para controlar el robot con un teclado y un ratón. https://www.dji.com/robomaster_app.

Internet

Tras el montaje, utilice su cuenta DJI para activar el robot en la aplicación RoboMaster. Se requiere una conexión a Internet para la activación.

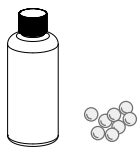
Especificaciones

Estructura	
Dimensiones	Guerrero: 320×240×270 mm; Ingeniero: 390×245×330 mm
Peso	Guerrero: Aprox. 3,4 kg; Ingeniero: Aprox. 3,3 kg
Controlador inteligente	
Frecuencia de funcionamiento	2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (limitado al uso en interiores)
Batería inteligente	
Capacidad	2400 mAh
Voltaje de carga	12,6 V
Tipo de batería	LiPo 3S
Energía	25,92 Wh

Preparación

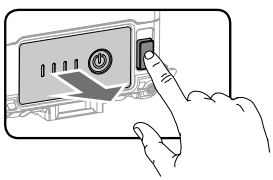
⚠ Utilice las gafas de seguridad para evitar lesiones en los ojos durante el montaje de los componentes.

1. Preparación de las perlas de gel

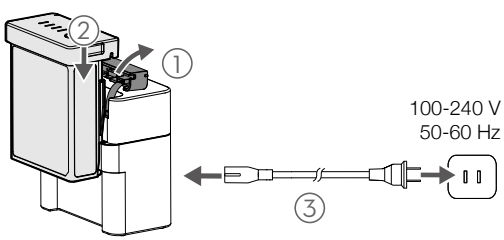


Consulte la etiqueta del frasco para obtener más información sobre cómo remojar correctamente las perlas de gel antes del montaje.

2. Carga de la batería

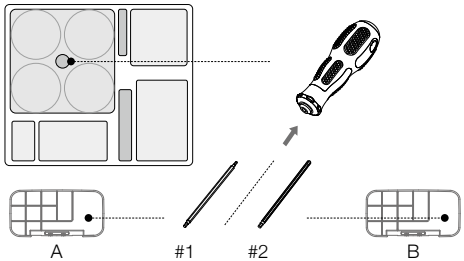


Cargue la batería para sacarla de la hibernación antes de usarla por primera vez.



Tiempo de carga: Aprox. 1 hora y 30 minutos

3. Preparación del destornillador



El paquete incluye un mango de destornillador y dos puntas. La broca nº 1 se usa con la caja de tornillos A. El extremo más pequeño es para los tornillos T2, mientras que el extremo más grande es para los demás tornillos de la caja de tornillos A. La broca nº 2 se usa con la caja de tornillos B. El extremo más pequeño es para todos los tornillos de la caja de tornillos B, mientras que el extremo más grande no se usa. Asegúrese de usar los tornillos con una broca adecuada.

4. Leyenda

(M3-A)

Se refiere a los accesorios necesarios, incluyendo información como el modelo de tornillo y la cantidad. Por ejemplo, la descripción de esta ilustración indica que se necesitan seis tornillos del modelo M3-A.

Indica que se muestra la parte inferior del robot.

Se refiere a la ubicación de los accesorios necesarios en la caja de tornillos.

5. Instrucciones de conexión de los cables

Conecte los cables negro, naranja y rojo a los puertos con el color correspondiente.

⚠ Siga las instrucciones para la conexión y el cableado de los cables para evitar que se dañen.

ES

Introduction

Le RoboMaster™ EP est un set d'extension éducatif inspiré de la compétition de robots DJI™, qui peut être assemblé sous forme de Warrior ou d'Engineer. La forme Warrior offre un contrôle complet et une expérience de pilotage immersive, grâce au châssis omnidirectionnel, aux roues Mecanum agiles, à la nacelle flexible et à la transmission d'images stable et à latence faible en vue à la première personne (FPV). Les utilisateurs peuvent également cibler des objets et affronter d'autres robots à l'aide du blaster.

Avec le bras robotique, la pince et le SDK, la forme Engineer fournit des tutoriels complets et des scénarios pratiques pour un apprentissage plus approfondi, des compétitions plus variées et un plus grand plaisir en général.

De plus, RoboMaster EP fournit des ports d'alimentation et de communication pour les plates-formes matérielles open source les plus courantes et de multiples points d'accès pour les capteurs, de sorte que les utilisateurs peuvent être encore plus créatifs avec leur set d'extension pédagogique.

Téléchargement de l'application RoboMaster et visionnage des tutoriels vidéo

Appli RoboMaster

Tutoriels vidéo

Recherchez l'application RoboMaster dans 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 https://www.dji.com/robomaster-ep/video ou allez sur l'application et entrez dans la page Guide pour regarder les tutoriels vidéo d'assemblage et d'utilisation. Vous pouvez également assembler le robot en suivant le guide d'assemblage du guide de démarrage rapide.

- L'application RoboMaster prend en charge iOS 10.0.2 ou versions ultérieures et Android 5.0 ou versions ultérieures.
- Les utilisateurs peuvent également télécharger le logiciel RoboMaster pour Windows ou Mac sur le site officiel de DJI sur un ordinateur, de façon à contrôler le robot avec un clavier et une souris. https://www.dji.com/robomaster_app.

Internet

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

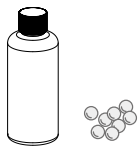
Caractéristiques techniques

Structure	
Dimensions	Warrior : 320 x 240 x 270 mm ; Engineer : 390 x 245 x 330 mm
Poids	Warrior : Environ 3,4 kg ; Engineer : Environ 3,3 kg
Contrôleur intelligent	
Fréquences 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

Préparation

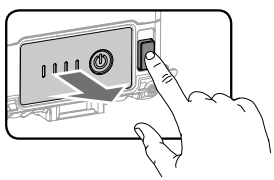
Portez les goggles de sécurité pour éviter de vous blesser les yeux pendant l'assemblage des composants.

1. Préparation des billes de gel

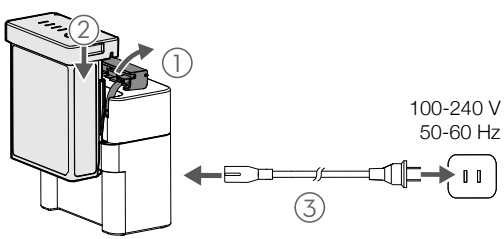


Reportez-vous à l'étiquette du flacon pour plus d'informations sur la façon de faire tremper correctement les billes de gel avant l'assemblage.

2. Recharge de la batterie

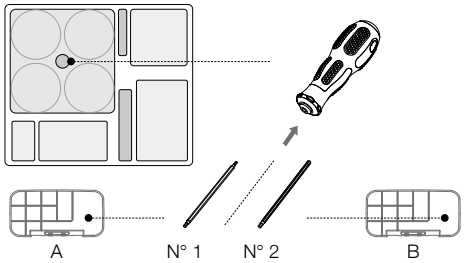


Rechargez la batterie pour la sortir de l'hibernation avant la première utilisation.



Temps de charge : Environ 1 heure et 30 minutes

3. Préparation du tournevis



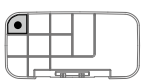
L'emballage inclut un manche de tournevis et deux embouts. L'embout N° 1 est utilisé avec la boîte à vis A. La plus petite extrémité est destinée aux vis T2, tandis que la plus grande est destinée aux autres vis de la boîte à vis A. L'embout N° 2 est utilisé avec la boîte à vis B. La plus petite extrémité est destinée à toutes les vis de la boîte à vis B, tandis que la plus grande n'est pas utilisée. Veillez à utiliser les vis avec un embout approprié.

4. Légende

(M3-A)

Désigne les accessoires requis, y compris des informations telles que le modèle et la quantité de vis. Par exemple, la description de cette illustration indique que six vis du modèle M3-A sont nécessaires.

Indique que le bas du robot est affiché.



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

5. Instructions sur la connexion des câbles

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

Suivez les instructions relatives à la connexion et au câblage du câble afin d'éviter d'endommager le câble.

FR

Introduzione

RoboMaster™ EP è un set di espansione didattico che si ispira alla competizione di robot DJI™ RoboMaster e che è possibile assemblare in formato Guerriero o Ingegnere. Il formato Guerriero offre un controllo completo e un'esperienza di guida immersiva, grazie al telaio omnidirezionale, alle agili ruote meccano, allo stabilizzatore flessibile e a una trasmissione delle immagini stabile e a bassa latenza nella vista in prima persona (First Person View, FPV). Inoltre, gli utenti possono mirare a oggetti e competere contro altri robot per mezzo di lanciatori.

Grazie al braccio robotico, alla pinza e all'SDK, il formato Ingegnere offre tutorial esaustivi e scenari pratici per un ulteriore apprendimento, competizioni più diversificate e più divertimento in generale.

Inoltre, RoboMaster EP è dotato di porte di alimentazione e comunicazione per le piattaforme hardware open source di normale utilizzo e di diversi punti di accesso per i sensori, per cui gli utenti possono essere ancora più creativi con il set di espansione didattico.

IT

Download dell'app RoboMaster e visione dei video tutorial

App RoboMaster

Video Tutorial

Cercare l'app RoboMaster nell'App Store o in Google Play oppure scansionare il codice QR per scaricare l'app nel dispositivo mobile.

Visitare il sito web ufficiale di DJI all'indirizzo https://www.dji.com/robomaster-ep/video oppure accedere alla pagina Guide (Guida) dell'app per guardare i video tutorial su assemblaggio e utilizzo. È inoltre possibile assemblare il robot seguendo l'apposita guida disponibile nella guida rapida.

- L'app RoboMaster supporta iOS 10.0.2 o versioni successive, oppure Android 5.0 o versioni successive.
- Inoltre, gli utenti possono scaricare il software RoboMaster per Windows o Mac dal sito web ufficiale di DJI su un computer, per controllare il robot con una tastiera e un mouse. https://www.dji.com/robomaster_app.

Internet

Dopo l'assemblaggio, usare l'account DJI per attivare il robot nell'app RoboMaster. L'attivazione richiede una connessione a internet.

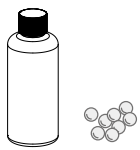
Specifiche tecniche

Struttura	
Dimensioni	Guerriero: 320×240×270 mm; Ingegnere: 390×245×330 mm
Peso	Guerriero: ca. 3,4 kg; Ingegnere: ca. 3,3 kg
Centralina intelligente	
Frequenza operativa	2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (uso limitato agli ambienti chiusi)
Batteria intelligente	
Capacità	2.400 mAh
Tensione di ricarica	12,6 V
Modello di batteria	LiPo 3S
Energia	25,92 Wh

Preparazione

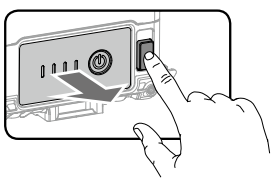
> ⚠ Indossare gli occhiali protettivi per evitare di ferirsi gli occhi durante l'assemblaggio dei componenti.

1. Preparazione dei pallini gel

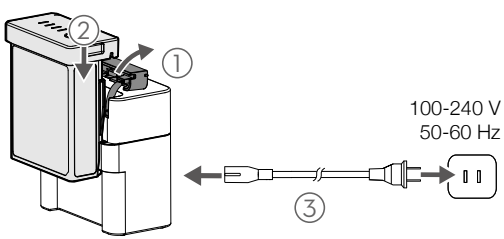


Per ulteriori informazioni su come immergere correttamente i pallini gel prima dell'assemblaggio, consultare l'etichetta posta sulla bottiglia.

2. Carica della batteria

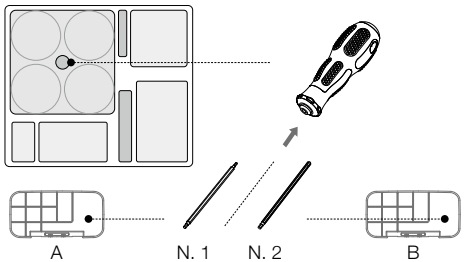


Caricare la batteria per riattivarlo prima del primo utilizzo.



Tempo di ricarica: ca. 1 ora e 30 min.

3. Preparazione del cacciavite



La confezione comprende un manico di cacciavite e due punte. La punta N. 1 è destinata all'uso per la scatola di viti A. L'estremità più piccola è per le viti T2, mentre quella più grande è per le altre viti contenute nella scatola. La punta N. 2 è destinata all'uso per la scatola di viti B. L'estremità più piccola è per tutte le viti contenute nella scatola, mentre quella più grande non è in uso. Accertarsi di usare le viti con una punta adatta.

4. Legenda

(M3-A)

Fare riferimento agli accessori necessari, comprese informazioni come il modello e la quantità di viti. Ad esempio, la descrizione di questa illustrazione indica che sono necessarie sei viti di modello M3-A.

Indica che è visualizzato il lato inferiore del robot.

Fare riferimento all'ubicazione degli accessori necessari all'interno della scatola di viti.

5. Istruzioni sul collegamento dei cavi

Collegare il cavo nero, arancione e rosso alle porte del colore corrispondente.

> ⚠ Seguire le istruzioni sul collegamento dei cavi e sul cablaggio, per evitare danni ai cavi.

Inleiding

De RoboMaster™ EP is een educatieve uitbreidingsset geïnspireerd op de DJI™ RoboMaster-robotwedstrijd, die gebruikt kan worden om een Warrior of een andere Engineer-vorm te bouwen. De Warrior-vorm biedt uitgebreide controle en een indrukwekkende rijervaring, dankzij het omnidirectionele chassis, de wendbare Mecanum-wielen, de flexibele gimbal, en de stabiele, beeldoverdracht met lage latentie in de weergave in de eerste persoon (FPV, First Person View). Ook kunnen gebruikers met de blaster op voorwerpen richten en het tegen andere robots opnemen.

Met de robotarm, grijper en SDK biedt de Engineer-vorm uitgebreide handleidingen en praktische situaties om verder te leren, gevarieerder wedstrijden te spelen en over het algemeen meer plezier te beleven.

Bovendien heeft de RoboMaster EP stroom- en communicatiepoorten voor veelgebruikte open source hardware-platforms en meerdere aansluitpunten voor sensoren, zodat gebruikers nog creatiever kunnen zijn met hun educatieve uitbreidingsset.

De RoboMaster-app downloaden en instructievideo's bekijken

RoboMaster-app

Instructievideo's

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

Bezoek de officiële DJI-website https://www.dji.com/robomaster-ep/video, of ga naar de app en ga naar de pagina Gids om de instructievideo's voor montage en gebruik te bekijken. U kunt de robot ook in elkaar zetten met behulp van de montagehandleiding in de snelstartgids.

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

Internet

Gebruik na montage uw DJI-account om de robot in de RoboMaster-app te activeren. Voor activering is een internetverbinding nodig.

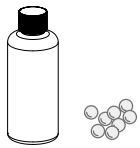
Technische gegevens

Structuur	
Afmetingen	Warrior: 320×240×270 mm; Engineer: 390×245×330 mm
Gewicht	Warrior: Ongeveer. 3,4 kg; Engineer: Ongeveer. 3,3 kg
Intelligente controller	
Bedrijfsfrequentie	2,4 GHz, 5,8 GHz, 5,1 GHz (beperkt tot gebruik binnenshuis)
Intelligente accu	
Capaciteit	2400 mAh
Laadspanning	12.6 V
Type accu	LiPo 3S
Vermogen	25.92 Wh

Voorbereiding

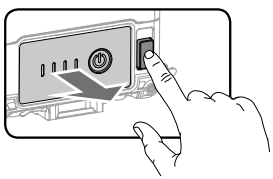
> ⚠ Draag de veiligheidsbril, om tijdens het monteren van de onderdelen letsel aan uw ogen te voorkomen.

1. De gelkogels voorbereiden

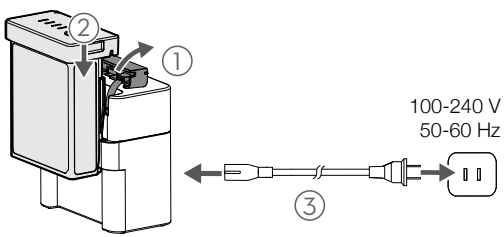


Lees het etiket op de fles voor meer informatie over hoe u de gelkogels juist moet weken, voordat u ze gaat gebruiken.

2. Opladen van de accu

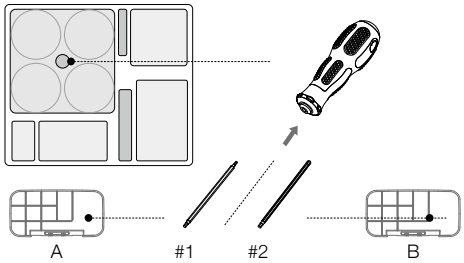


Voordat u de accu voor het eerst gaat gebruiken, moet u hem uit de slaapstand te halen door hem op te laden.



Oplaadtijd: Ongeveer 1 uur en 30 min.

3. De schroevendraaier voorbereiden



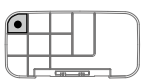
In de verpakking vindt u een schroevendraaierhandvat en twee bitjes. Bit #1 wordt gebruikt met schroevendoos A. Het kleinere uiteinde is voor T2-schroeven, terwijl het grotere uiteinde voor de andere schroeven in schroevendoos A is. Bit #2 wordt gebruikt met schroevendoos B. Het kleinere uiteinde is voor alle schroeven in schroevendoos B, en het grotere uiteinde wordt niet gebruikt. Zorg ervoor dat u de schroeven met het daarvoor geschikt bitje gebruikt.

4. Legende

(M3-A)

Verwijst naar de vereiste accessoires, inclusief informatie over het type schroef en de hoeveelheid. Bijvoorbeeld: de beschrijving in deze afbeelding geeft aan dat er zes M3-A-schroeven nodig zijn.

Geeft aan dat de onderkant van de robot wordt weergegeven.



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

5. Instructies voor kabelverbindingen

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

> ⚠ Volg de instructies voor kabelaansluiting en bedrading om schade aan de kabels te voorkomen.

Introdução

O RoboMaster™ EP é um conjunto de expansão educacional inspirado na competição de robôs DJI™ RoboMaster, que pode ser montado em forma de guerreiro ou engenheiro. A forma de guerreiro oferece um controlo abrangente e uma experiência de condução envolvente, graças ao chassis omnidirecional, às rodas Mecanum ágeis, à suspensão cardan flexível e à transmissão de imagem estável e de baixa latência na vista de primeira pessoa (FPV). Os utilizadores também podem apontar a mira a objetos e competir contra outros robôs que utilizem o detonador.

Com o braço robótico, a garra e o SDK, a forma de engenheiro inclui cenários práticos e tutoriais abrangentes para aprendizagem adicional, uma competição mais diversificada e mais diversão em geral.

Além disso, o RoboMaster EP tem portas de energia e comunicação para as plataformas de hardware de código aberto mais populares e vários pontos de acesso para sensores. Desta forma, os utilizadores podem ser ainda mais criativos com o seu conjunto de expansão educacional.

Transferir a aplicação RoboMaster e ver tutoriais em vídeo

Aplicação RoboMaster

Tutoriais em vídeo

Pesquise a aplicação RoboMaster na App Store ou no Google Play. Também pode efetuar a leitura do código QR para transferir a aplicação para o seu dispositivo móvel.

Visite o website oficial da DJI em https://www.dji.com/robomaster-ep/video ou aceda à aplicação e entre na página Guide (Guia) para ver tutoriais em vídeo sobre a montagem e utilização. Também pode montar o robô de acordo com o guia de montagem disponível no guia de início rápido.

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

Internet

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

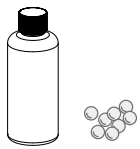
Especificações

Estrutura	
Dimensões	Guerreiro: 320×240×270 mm; Engenheiro: 390×245×330 mm
Peso	Guerreiro: aprox. 3,4 kg; Engenheiro: 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 carregamento	12,6 V
Tipo de bateria	LiPo 3S
Energia	25,92 Wh

Preparação

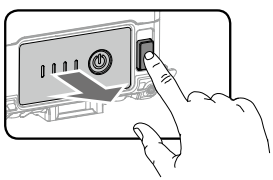
> ⚠ Use os óculos de segurança para evitar ferir os olhos enquanto monta os componentes.

1. Preparar as esferas de gel

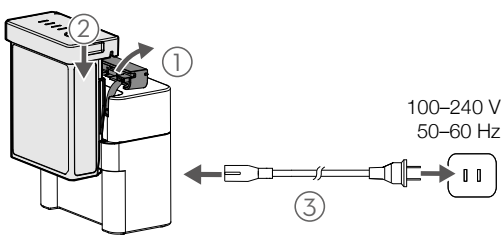


Consulte o rótulo no frasco para obter mais informações sobre como colocar o líquido nas esferas de gel corretamente antes da montagem.

2. Carregar a bateria

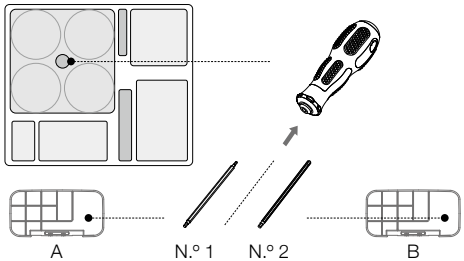


Carregue a bateria para que esta saia do modo de hibernação antes de a utilizar pela primeira vez.



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

3. Preparar a chave de parafusos



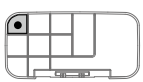
A embalagem inclui uma pega de chave de fendas e duas pontas. A ponta n.º 1 é utilizada com a caixa de parafusos A. A extremidade mais pequena destina-se aos parafusos T2 e a extremidade maior destina-se aos restantes parafusos na caixa de parafusos A. A ponta n.º 2 é utilizada com a caixa de parafusos B. A extremidade mais pequena destina-se a todos os parafusos na caixa de parafusos B e a extremidade maior não é utilizada. Certifique-se de que utiliza os parafusos com uma ponta adequada.

4. Legenda

(M3-A)

Refere-se aos acessórios necessários, incluindo informações como o modelo e a 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 apresentada.



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

5. Instruções de ligação dos cabos

Ligue os cabos preto, laranja e vermelho às portas com as cores correspondentes.

> ⚠ Siga as instruções de ligação dos cabos para evitar danificá-los.

PT

Введение

RoboMaster™ EP – это развивающий набор, на создание которого DJI™ вдохновило состязание RoboMaster. Его можно собрать двумя разными способами для работы в режимах «Воин» или «Техник». Режим «Воин» обеспечивает комплексное управление и захватывающие впечатления от вождения благодаря всенаправленному шасси, маневренным колесам Илона, гибкому стабилизатору и качественной передаче изображений с низкой задержкой сигнала в режиме вида от первого лица (FPV). Пользователи могут целиться в объекты, используя бластер, и соревноваться с другими роботами.

В режиме «Техник» устройство оснащено роботизированной рукой, схватом и SDK. Он включает в себя комплексные учебные пособия, практические сценарии для дальнейшего обучения и больше видов состязаний.

Кроме того, RoboMaster EP предоставляет порты питания и связи для часто используемых аппаратных платформ с открытым исходным кодом и несколько точек доступа для датчиков, поэтому пользователи могут проявлять еще большую креативность при использовании развивающего набора для обучения.

RU

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/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.

Internet

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

Технические характеристики

Конструкция	
Размеры	Воин: 320×240×270 мм; техник: 390×245×330 мм
Масса	Воин: около 3,4 кг; техник: 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

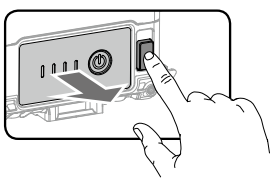
Подготовка

Наденьте защитные очки, чтобы не повредить глаза при сборке компонентов.

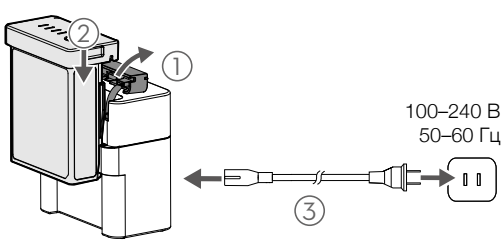
1. Подготовка гелевых шариков

См. информацию на этикетке контейнера о том, как правильно замочить гелевые шарики перед сборкой.

2. Зарядка аккумулятора

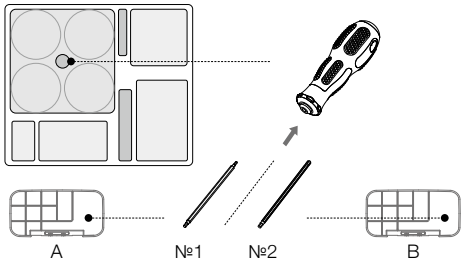


Перед первым использованием зарядите аккумулятор, чтобы вывести его из спящего режима.



Время зарядки: Около 1 часа 30 минут

3. Подготовка отвертки



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

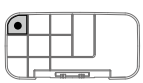
RU

4. Условные обозначения

(M3-A)

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.

5. 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.

مقدمة

RoboMaster™ EP هي مجموعة توسع تعليمية مستوحاة من مسابقة الروبوت RoboMaster DJI™، والتي يمكن تجميعها في شكل المحارب أو المهندس. يوفر شكل المحارب تحكمًا شاملاً وتجربة قيادة غامرة، وذلك بفضل الشاسيه متعدد الاتجاهات، وعجلات Mecanum المرنة، والمحور المرن، ونقل الصور المستقر وزمن الانتقال المنخفض في عرض الشخص الأول (FPV). يمكن للمستخدمين أيضًا استهداف الأجسام والتنافس ضد الروبوتات الأخرى باستخدام أداة التفجير.

مع الذراع الروبوتية والقابض وحزمة تطوير البرمجيات، يوفر نموذج المهندس دروسًا تعليمية شاملة وسيناريوهات عملية لمزيد من التعلم، وتنافس أكثر تنوعًا، وأكثر متعة بشكل عام.

بالإضافة إلى ذلك، يوفر RoboMaster EP منافذ الطاقة والاتصالات لمنصات الأجهزة مفتوحة المصدر شائعة الاستخدام ونقاط وصول متعددة للمستشعرات، حتى يتمكن المستخدمون من أن يكونوا أكثر إبداعًا مع مجموعة التوسع التعليمية الخاصة بهم.

تنزيل تطبيق **RoboMaster** ومشاهدة مقاطع الفيديو التعليمية

مقاطع فيديو تعليمية

تطبيق RoboMaster

ابحث عن تطبيق RoboMaster في App Store أو Google Play أو امسح رمز QR لتنزيل التطبيق على جهازك المحمول.
تفضل بزيارة موقع DJI الإلكتروني الرسمي https://www.dji.com/robomaster-ep/video أو انتقل إلى التطبيق وأدخل صفحة الدليل لمشاهدة مقاطع الفيديو التعليمية لتجميعها واستخدامها. يمكنك أيضًا تجميع الروبوت وفقًا لدليل التجميع في دليل البدء السريع.

- يدعم تطبيق RoboMaster نظام التشغيل iOS 10.0.2 أو إصدار أحدث أو Android 5.0 أو إصدار أحدث.
- يمكن للمستخدمين أيضًا تنزيل برنامج RoboMaster لنظام التشغيل Windows أو Mac من موقع DJI الإلكتروني الرسمي على جهاز كمبيوتر للتحكم في الروبوت باستخدام لوحة مفاتيح وماوس. https://www.dji.com/robomaster_app.

Internet

بعد التجميع، استخدم حساب DJI لتنشيط الروبوت في تطبيق RoboMaster. يتطلب التنشيط اتصالاً بالإنترنت.

المواصفات

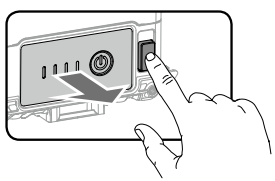
الهيكل	
الأبعاد	المحارب: 320×240×270 مم؛ المهندس: 390×245×330 مم
الوزن	المحارب: تقريبًا 3.4 كجم؛ المهندس: تقريبًا 3.3 كجم
وحدة التحكم الذكية	
تردد التشغيل	2.4 جيجاهرتز، 5.8 جيجاهرتز، 5.1 جيجاهرتز (مقتصر على الاستخدام الداخلي)
بطارية ذكية	
السعة	2400 مللي أمبير في الساعة
فولتية الشحن	12.6 فولت
نوع البطارية	LiPo 3S
الطاقة	25.92 واط على الساعة

ارتد نظارات السلامة لتجنب إصابة عينيك أثناء تجميع المكونات.

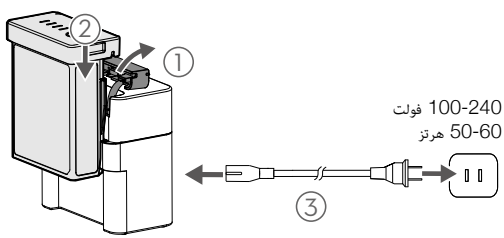
1. إعداد الخرزات الهلامية

راجع الملصق الموجود على الزجاجة لمزيد من المعلومات حول كيفية نقع الخرزات الهلامية بشكل صحيح قبل التجميع.

2. شحن البطارية

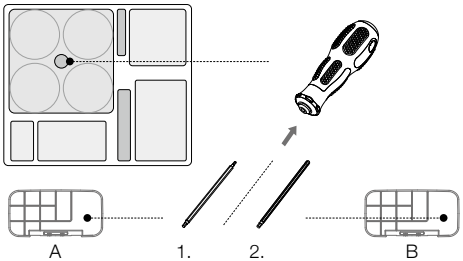


اشحن البطارية لإخراجها من وضع الإسبات قبل استخدامها لأول مرة.



وقت الشحن: حوالي ساعة و30 دقيقة.

3. إعدادا المفك

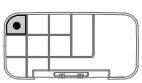


تشتمل العبوة على مقبض مفك ولقمتين. يتم استخدام اللقمة رقم 1 مع صندوق البراغي A. والطرف الأصغر مخصص للمسامير T2، بينما الطرف الأكبر مخصص للمسامير الأخرى في صندوق البراغي A. ويتم استخدام اللقمة رقم 2 مع صندوق البراغي B. الطرف الأصغر مخصص لجميع البراغي في صندوق البراغي B، بينما الطرف الأكبر غير مستخدم. تأكد من استخدام البراغي مع لقمة مناسبة.

4. نقش إيضاحي

يشير إلى الملحقات المطلوبة بما في ذلك المعلومات مثل طراز البرغي والكمية. على سبيل المثال، يشير التوضيح الوارد في هذا الرسم التوضيحي إلى أنه يلزم وجود ستة مسامير من طراز M3-A.

يشير إلى عرض الجزء السفلي من الروبوت.



يشير إلى مكان وجود الملحقات المطلوبة في صندوق البراغي.

5. تعليمات توصيل الكابل

قم بتوصيل الكابلات السوداء والبرتقالية والحمراء بالمنافذ ذات اللون المطابق.

اتبع التعليمات الخاصة بتوصيل الكبل والأسلاك لتجنب تلف الكابل.

AR

Assembly Guide / Montageanleitung / Guía de montaje /Guide d'assemblage / Guida all'assemblaggio / Montagehandleiding / 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.

Jeder Artikel hat einen Code. Sieh im Abschnitt Lieferumfang nach und überprüfe den entsprechenden Code, um herauszufinden, wo sich die einzelnen Artikel in der Verpackung befinden.

Cada elemento tiene un código. Consulte la sección Contenido del embalaje y compruebe el código correspondiente para saber dónde se encuentra cada elemento en el paquete.

Chaque élément est doté d'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.

Ogni articolo è dotato di un codice. Fare riferimento alla sezione Contenuto della confezione e verificare il codice corrispondente per conoscere l'ubicazione di ogni articolo nella confezione.

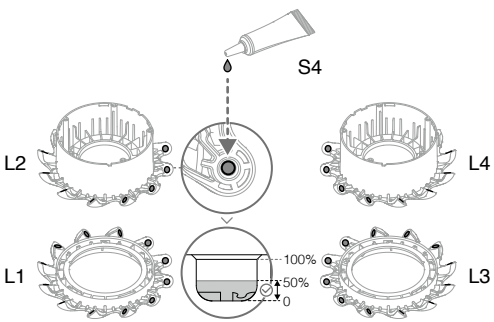
Elk artikel heeft een code. Raadpleeg de sectie In de Doos en vink de overeenkomstige code aan, om te weten te komen waar elk artikel zich in de verpakking bevindt.

Cada item tem um código. Consulte a secção Na embalagem e verifique o código correspondente para saber qual a localização de cada item na embalagem.

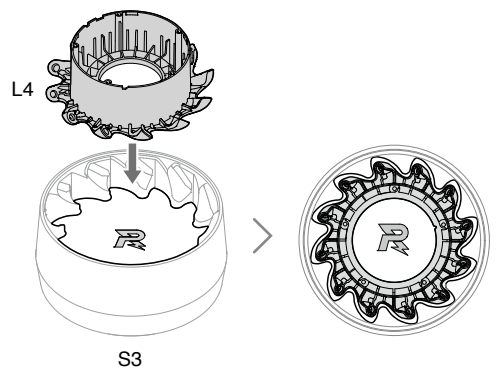
У каждого предмета есть код. Изучите раздел «Комплект поставки» и проверьте соответствующий код, чтобы определить местоположение предметов комплекта.

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

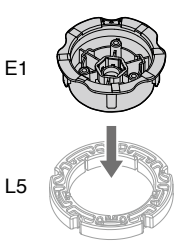
1



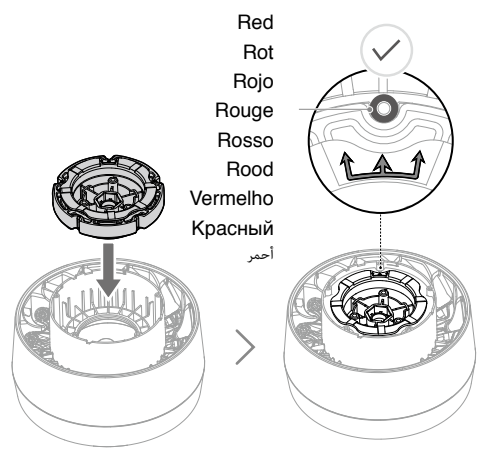
2



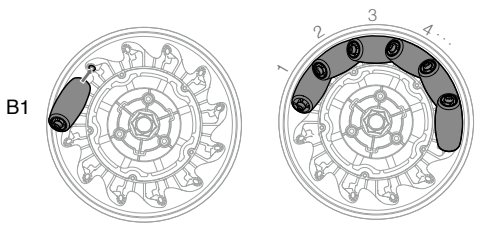
3



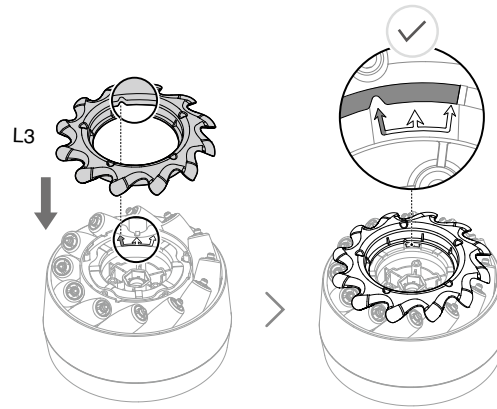
4



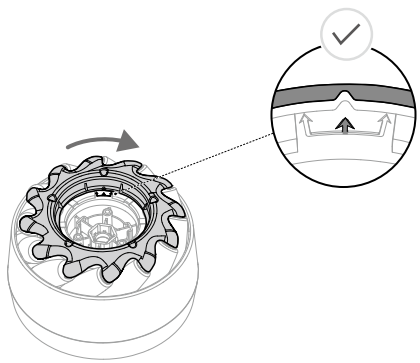
5



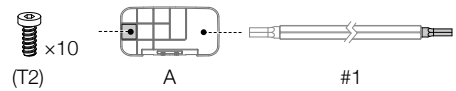
6

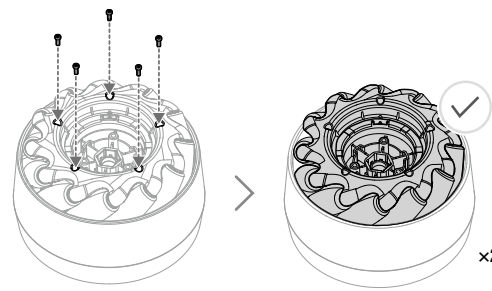


7



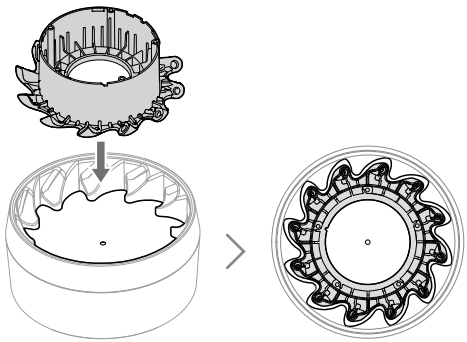
8





9

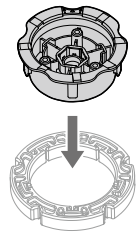
L2



10

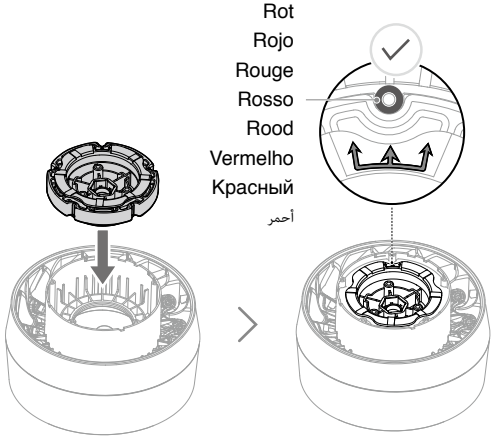
E1

L5



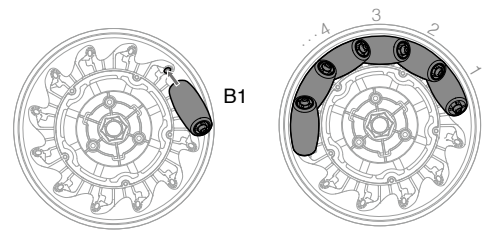
11

Red
Rot
Rojo
Rouge
Rosso
Rood
Vermelho
Красный
أحمر

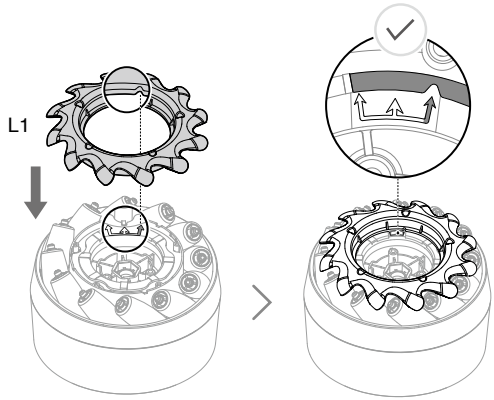


12

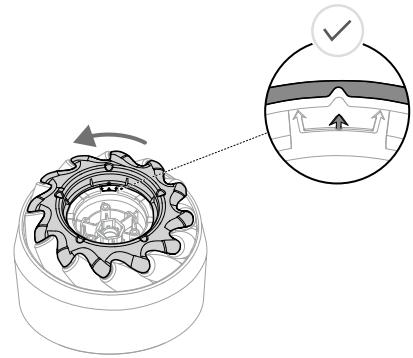
B1



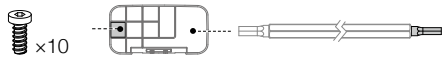
13

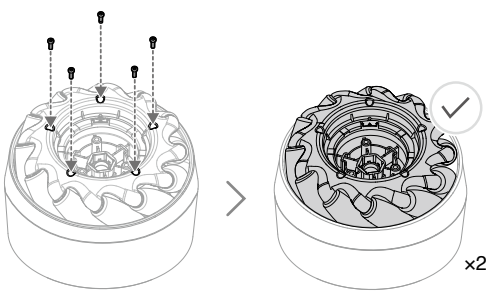


14

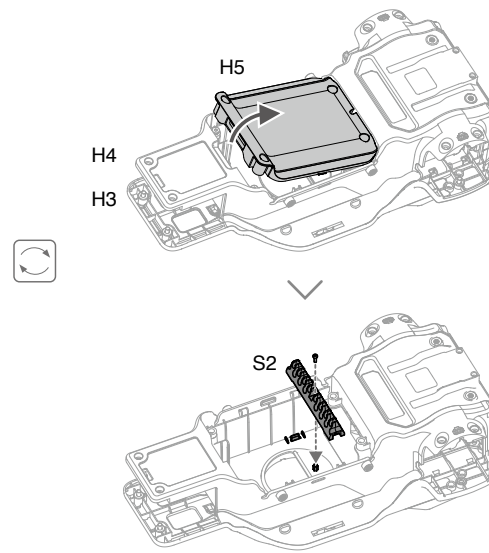


15

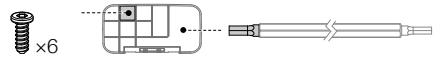


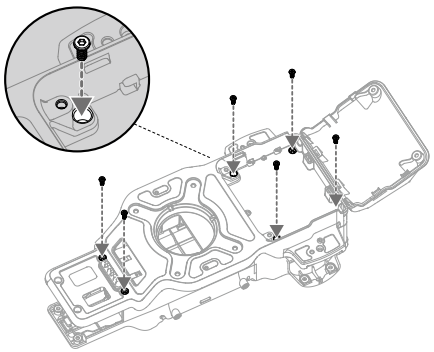


16

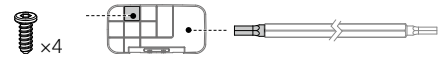


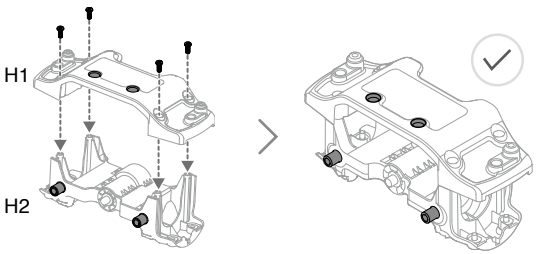
17



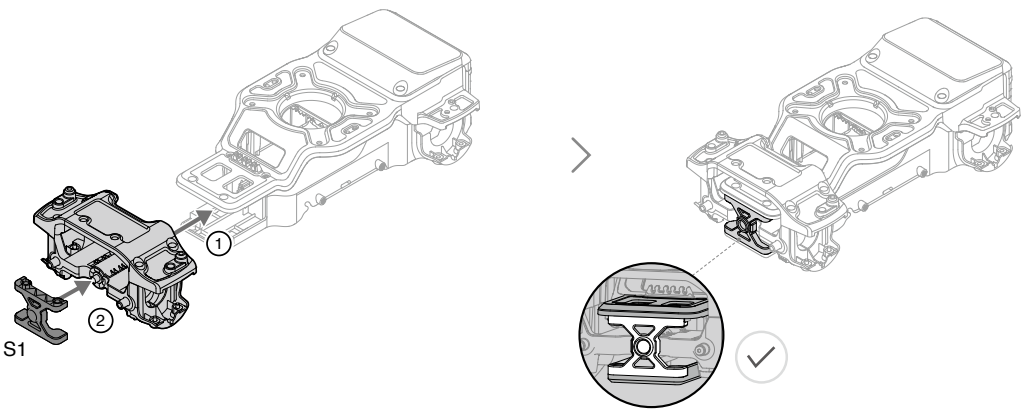


18

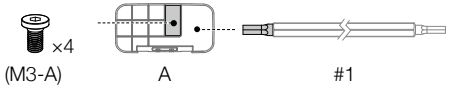


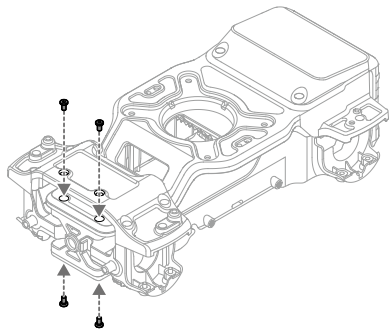


19

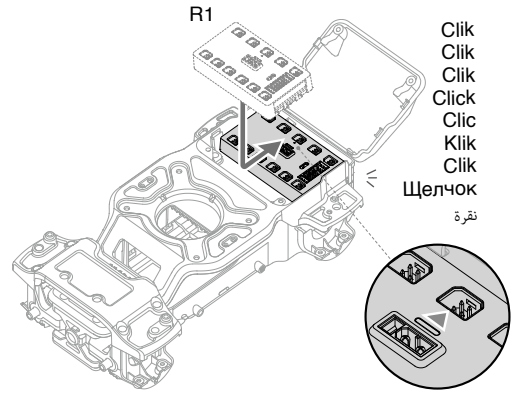


20

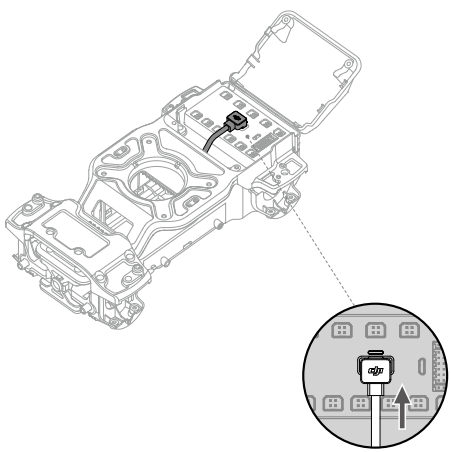

×4
(M3-A)
A
#1



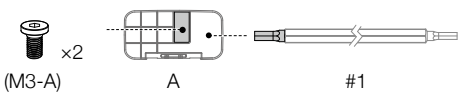
21

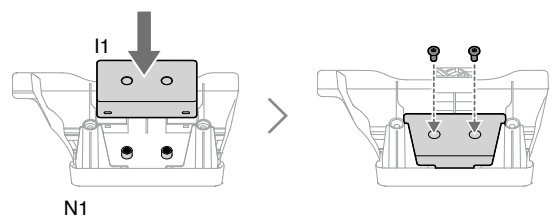

R1
Clik
Clik
Clik
Click
Clic
Klik
Clik
Щелчок
نقرة

22

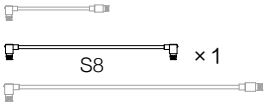


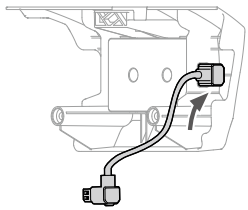
23


×2
(M3-A)
A
#1

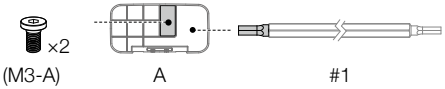

I1
N1

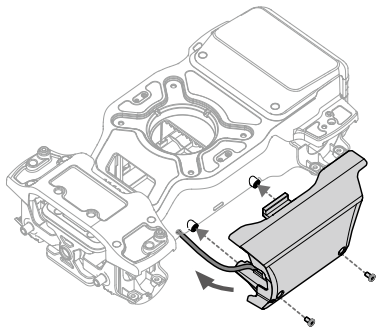
24



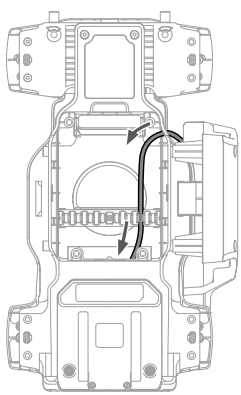


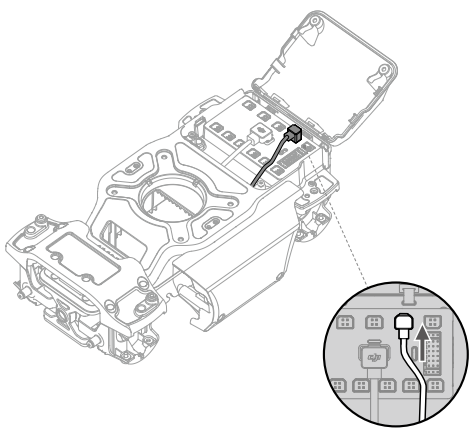
25



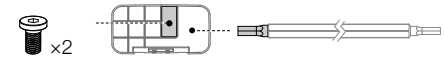


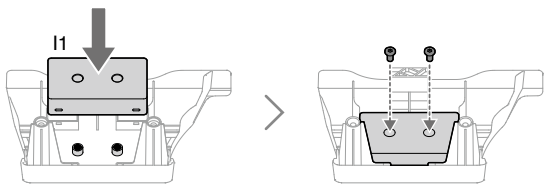
26



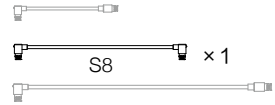


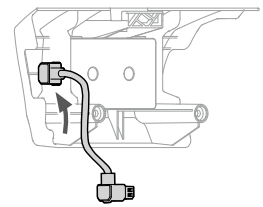
27



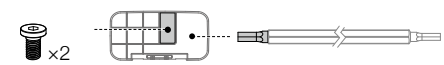


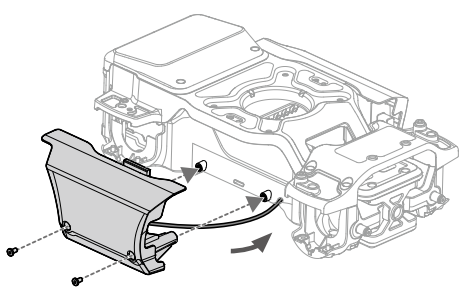
28



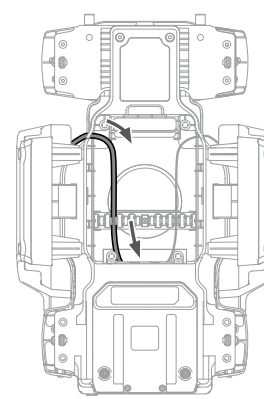


29

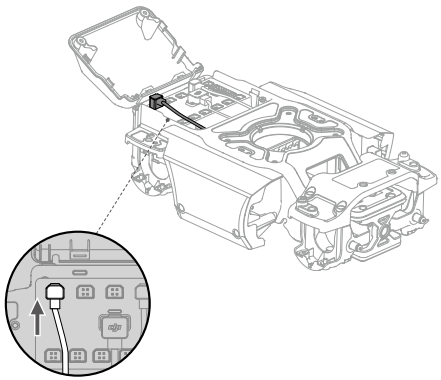




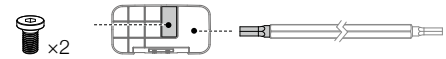
30

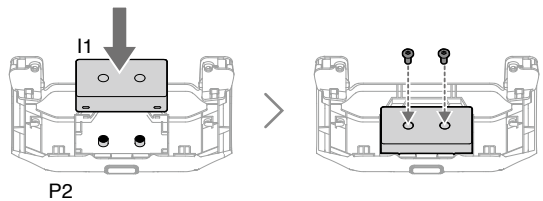


31

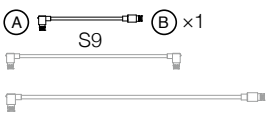


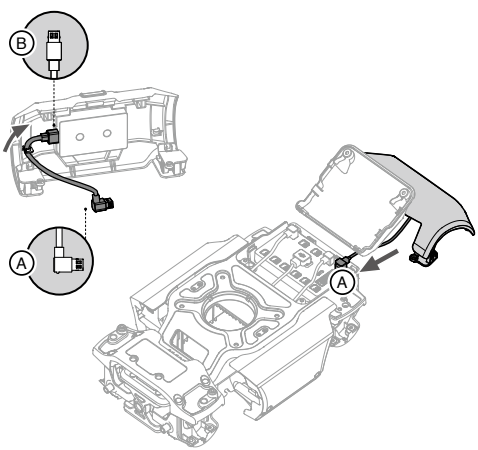
32



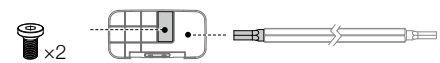


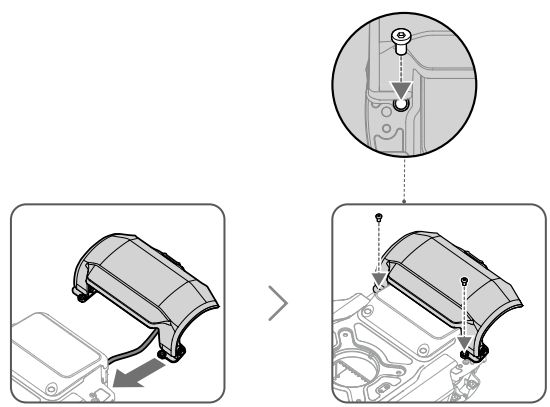
33



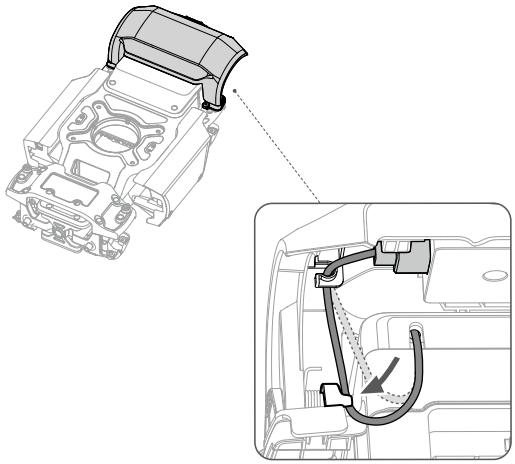


34

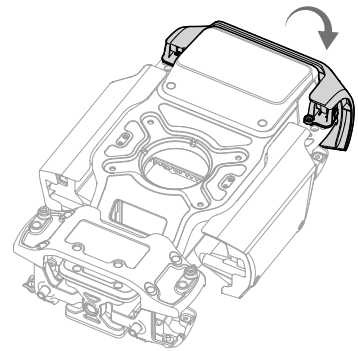




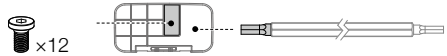
35

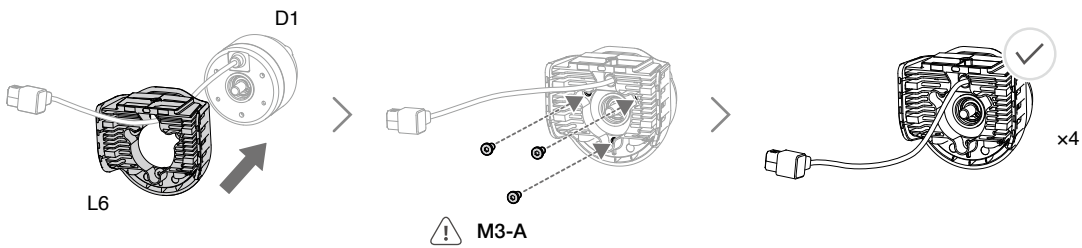


36



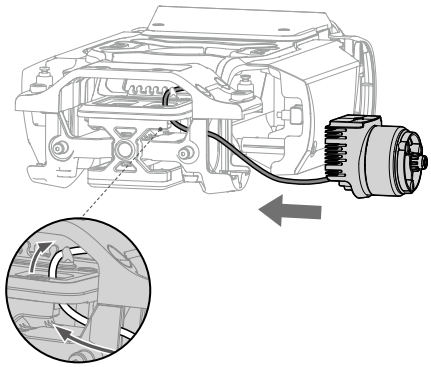
37



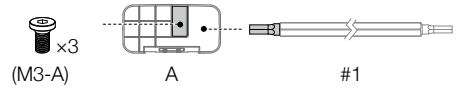


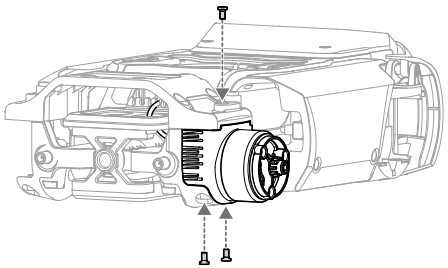
Make sure to use the specified screw. Otherwise, the part may be damaged.
Achte darauf, dass du die angegebene Schraube verwendest. Andernfalls kann das Teil beschädigt werden.
Asegúrese de usar el tornillo especificado. De lo contrario, la pieza puede resultar dañada.
Veillez à utiliser la vis spécifiée. Sinon, la pièce risque d'être endommagée.
Accertarsi di usare la vite specificata. In caso contrario, si potrebbe danneggiare il pezzo.
Zorg ervoor dat u de aangegeven schroef gebruikt. Anders kan het onderdeel beschadigd raken.
Certifique-se de que utiliza o parafuso especificado. Caso contrário, pode danificar a peça.
Обязательно используйте указанный винт. В противном случае это может вызвать повреждение детали.
تأكد من استخدام البرغي المحدد. وإلا فقد يتلف الجزء.

38

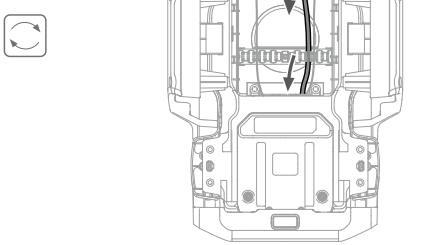


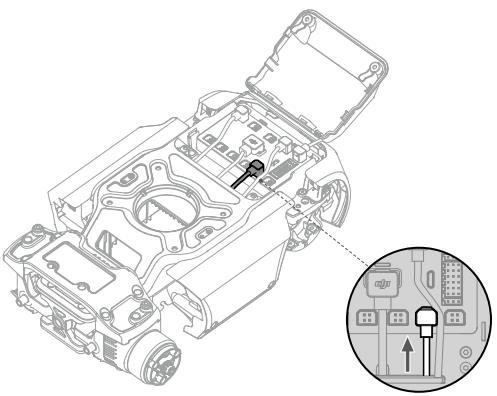
39



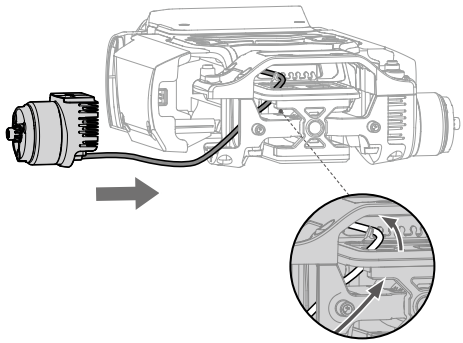


40

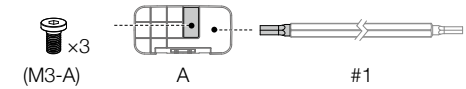


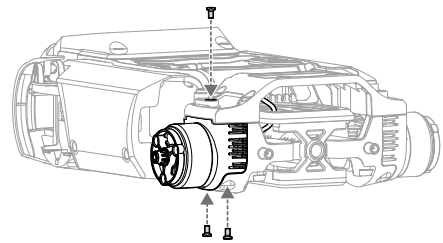


41

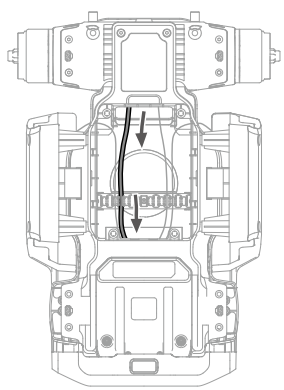


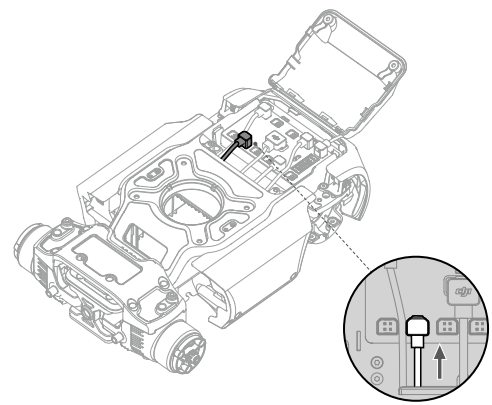
42



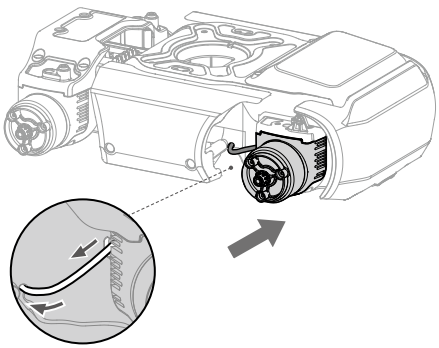


43

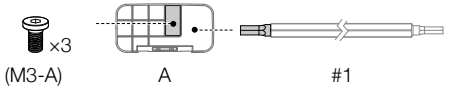


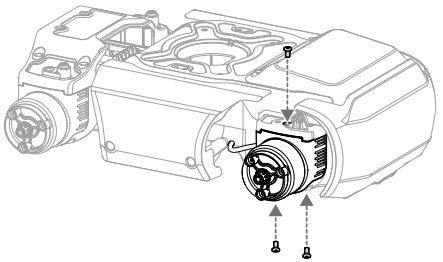


44

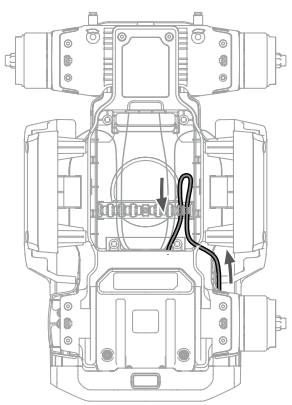


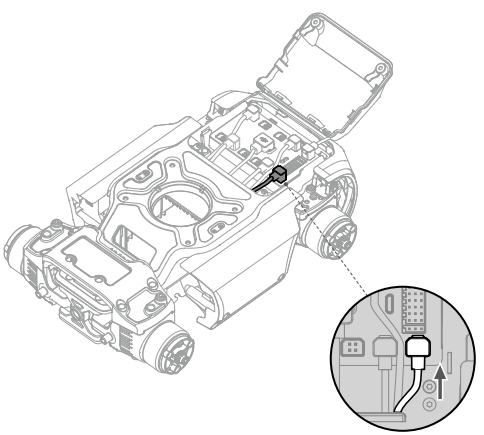
45



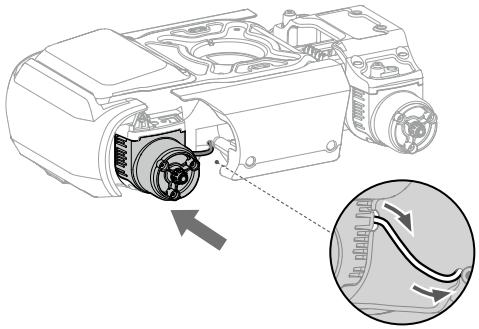


46

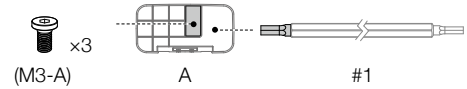


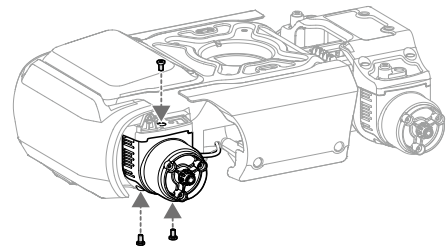


47

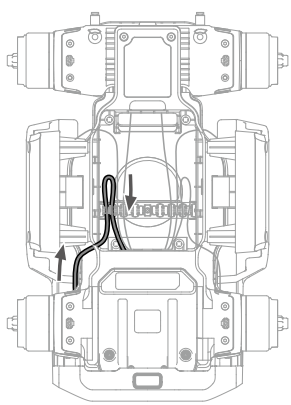


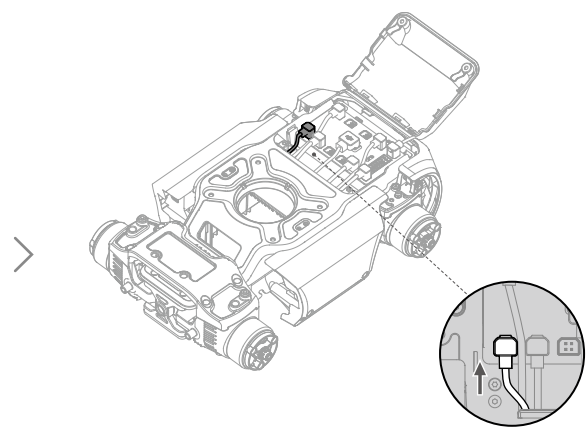
48





49

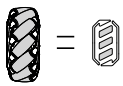


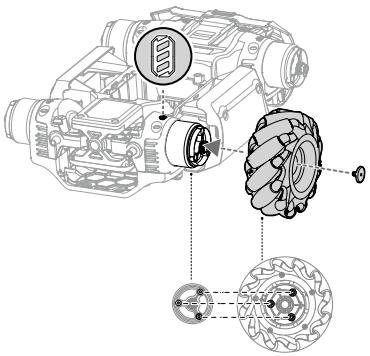


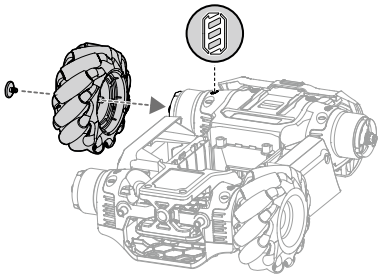
50

(M4-A)

A #1



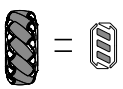


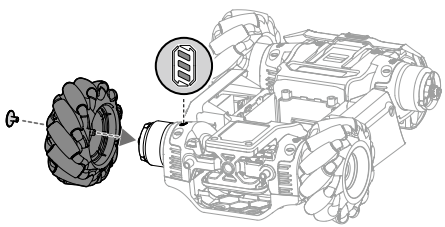


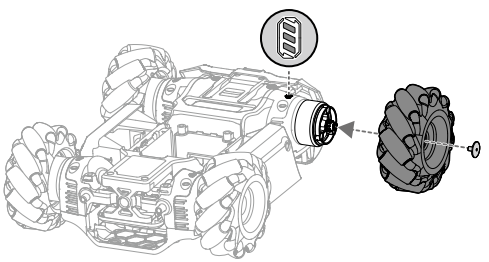
51

(M4-A)

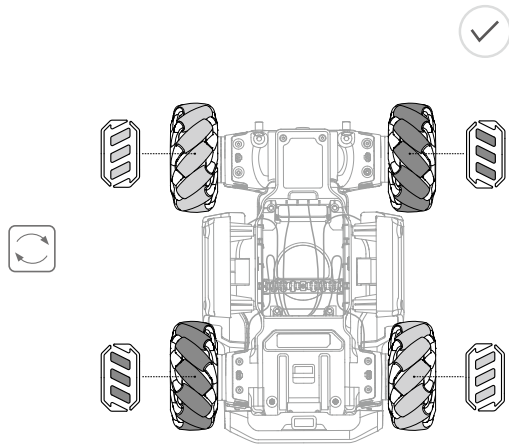
A #1



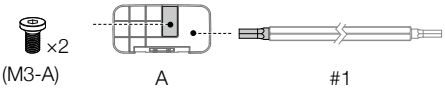


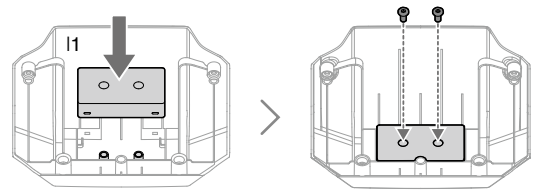


52

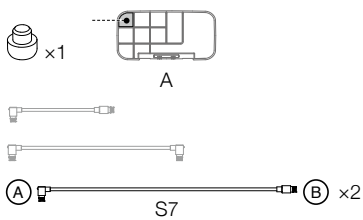


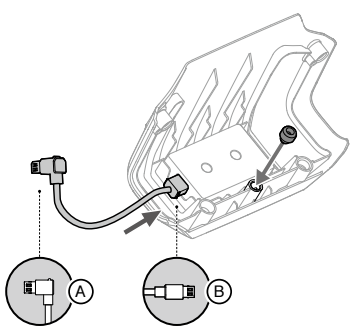
53



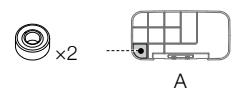


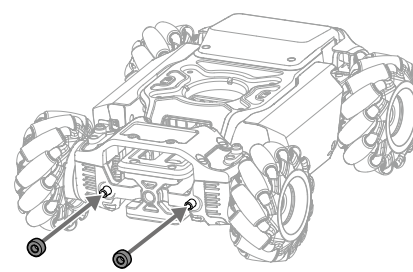
54



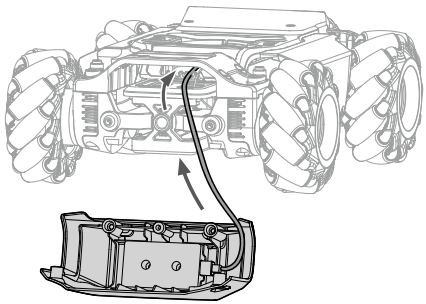


55

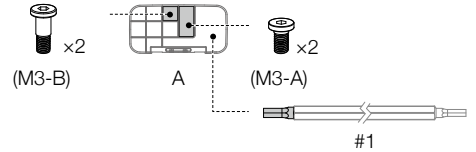


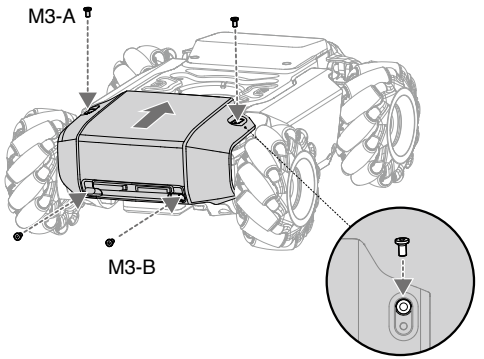


56

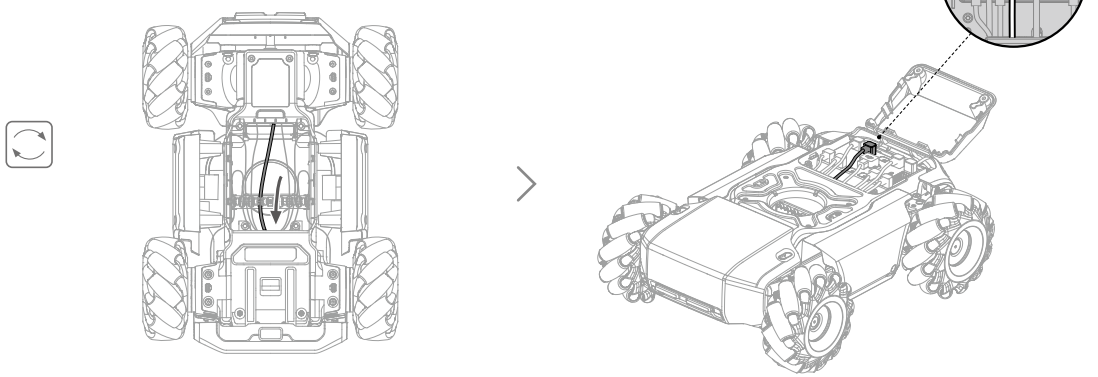


57

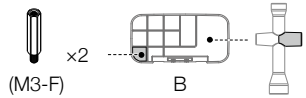


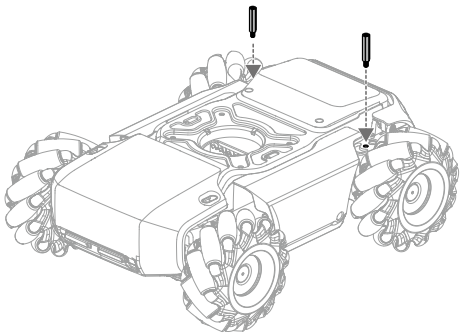


58

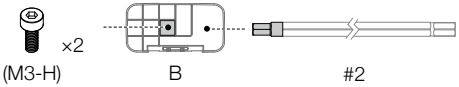


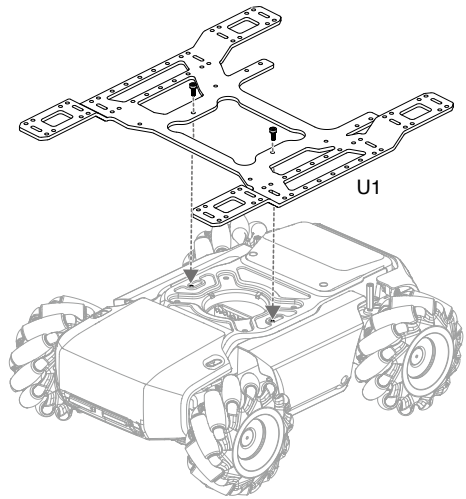
59

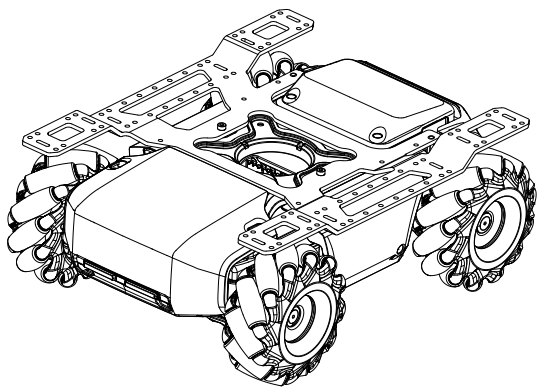




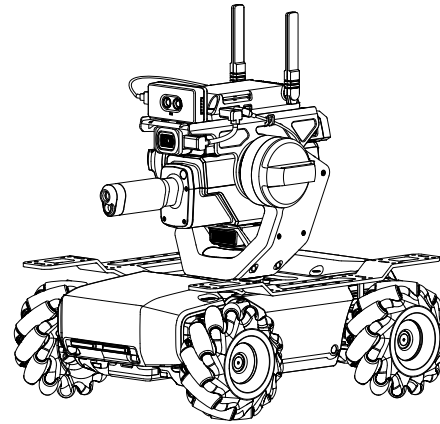
60



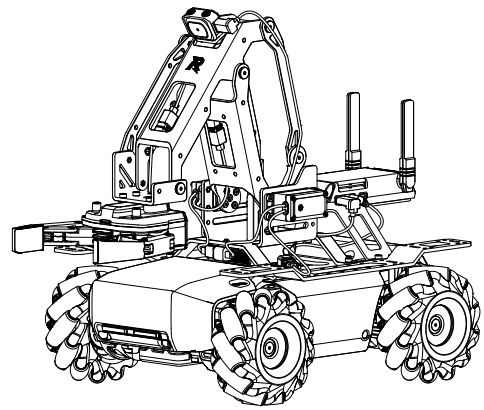




Follow Steps 61-80 to set up the Warrior form.
Führe die Schritte 61–80 aus, um die Kriegerform einzurichten.
Siga los pasos 61-80 para configurar la forma Guerrero.
Suivez les étapes 61 à 80 pour configurer la forme Warrior.
Eseguire i passaggi da 61 a 80 per configurare il formato Guerriero.
Volg de stappen 61 tot 80 om de Warrior-vorm in te stellen.
Siga os passos 61–80 para configurar a forma de guerreiro.
Выполните шаги 61–80, чтобы собрать робота для использования в режиме «Воин».
اتبع الخطوات من 61 إلى 80 لإعداد نموذج المحارب.

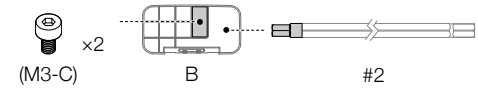


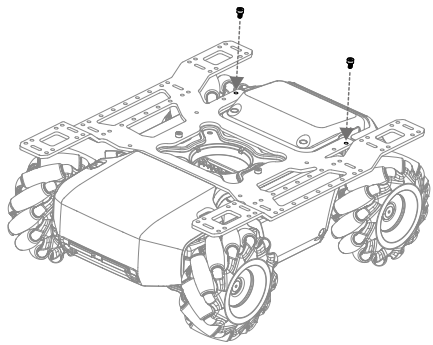
Follow Steps 81-113 to set up the Engineer form.
Führe die Schritte 81–113 aus, um die Technikerform einzurichten.
Siga los pasos 81-113 para configurar la forma Ingeniero.
Suivez les étapes 81 à 113 pour configurer la forme Engineer.
Eseguire i passaggi da 81 a 113 per configurare il formato Ingegnere.
Volg stappen 81 tot 113 om de Engineer-vorm in te stellen.
Siga os passos 81–113 para configurar a forma de engenheiro.
Выполните шаги 81–113, чтобы собрать робота для использования в режиме «Техник».
اتبع الخطوات من 81 إلى 113 لإعداد نموذج المهندس.



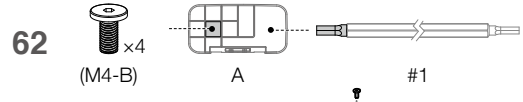
DO NOT hit or suddenly pull the Robotic Arm. Otherwise, the Robotic Arm will impact and damage the servo.
Schlage oder ziehe NICHT plötzlich am Roboterarm. Andernfalls stößt der Roboterarm an und beschädigt den Servo.
NO golpee ni tire bruscamente del brazo robótico. De lo contrario, el brazo robótico impactará y dañará el servo.
NE frappez PAS et NE tirez PAS brusquement sur le bras robotique. Sinon, le bras robotique risque de heurter et d'endommager le Servo.
NON colpire né tirare in modo improvviso il braccio robotico. In caso contrario, il suddetto colpirà e danneggerà il servo.
De robotarm NIET stoten of er plotseling aan trekken. Anders zal de robotarm de servo raken en beschadigen.
NÃO bata no braço robótico nem o puxe subitamente. Se tal acontecer, o braço robótico vai afetar e danificar o servo.
НЕ ударяйте и не тяните внезапно за роботизированную руку. В противном случае роботизированная рука может ударить и повредить сервомотор.
لا تصطدم بالذراع الروبوتية أو تسحبها فجأة. وإلا، فسيؤثر الذراع الروبوتية على المؤازر ويتلفه.

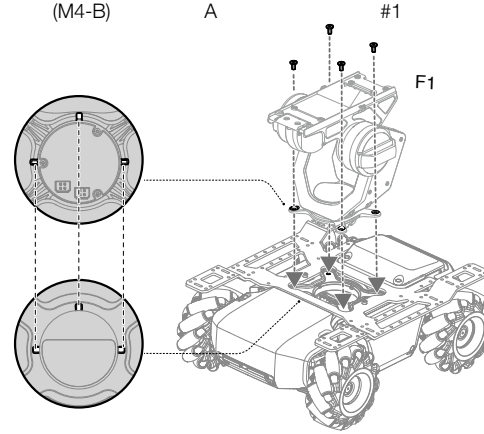
61



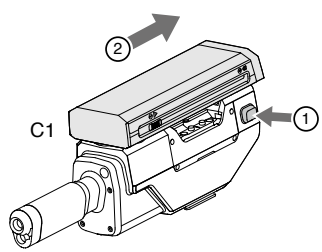


62



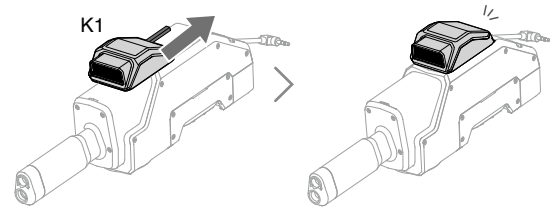


63

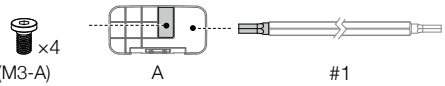


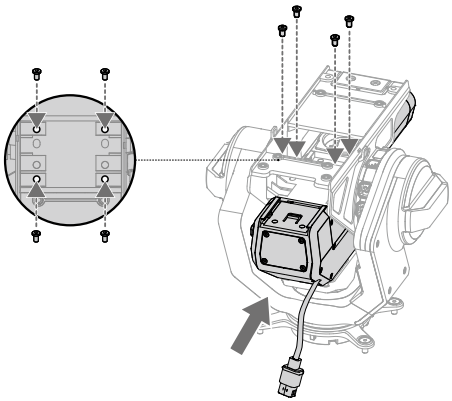
64

Clik
Clik
Clik
Click
Clic
Klik
Clik
Щелчок
نقرة

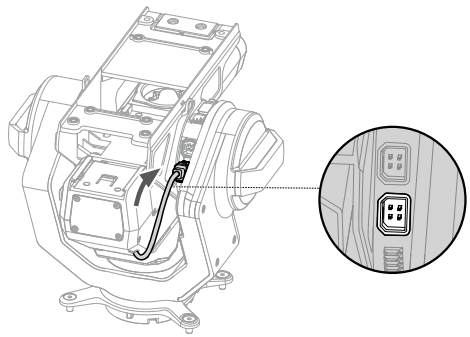


65

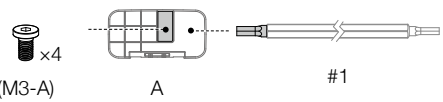


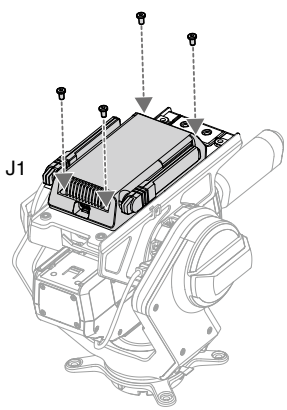


66

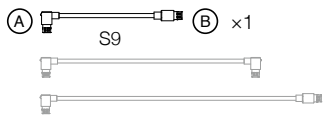


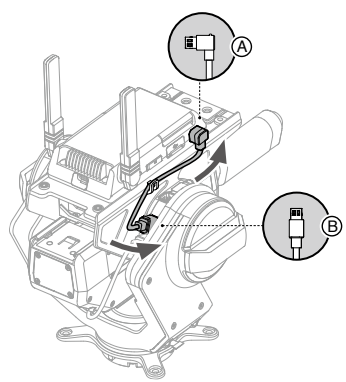
67



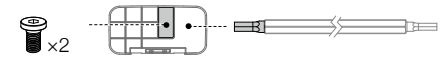


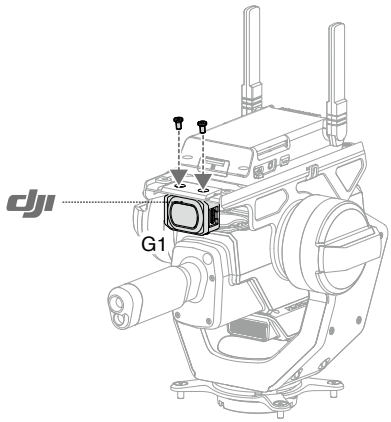
68



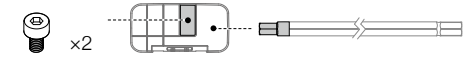


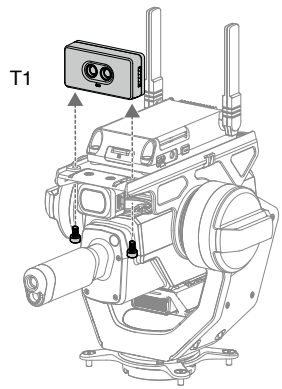
69



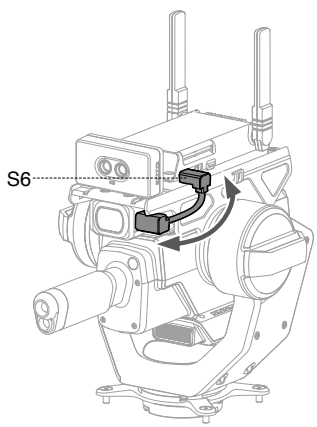


70

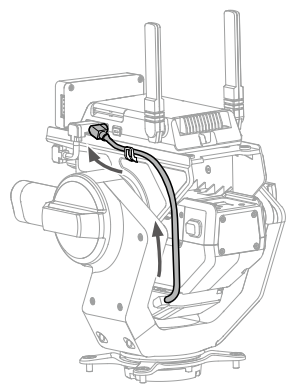




71

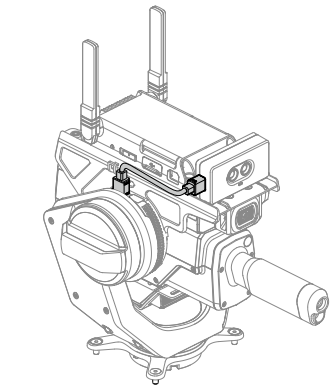


72



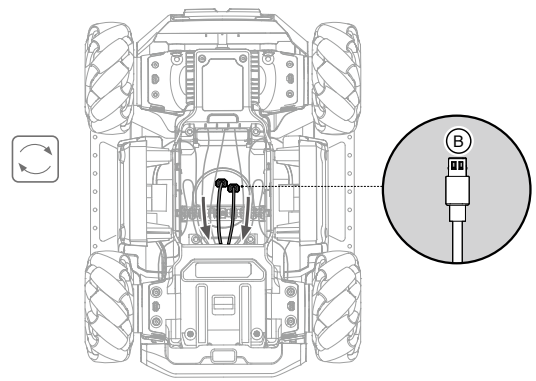
73

AB4 ×1

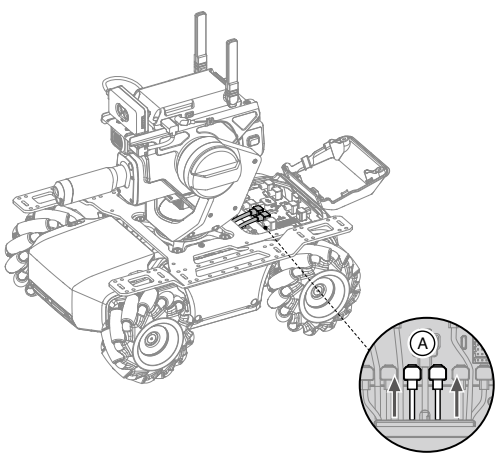


74

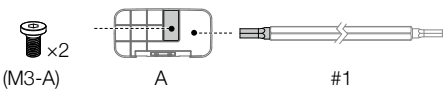
A S9 B ×2

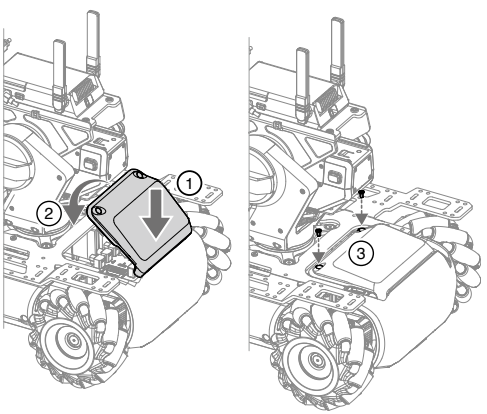


75

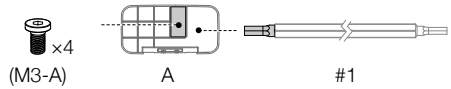


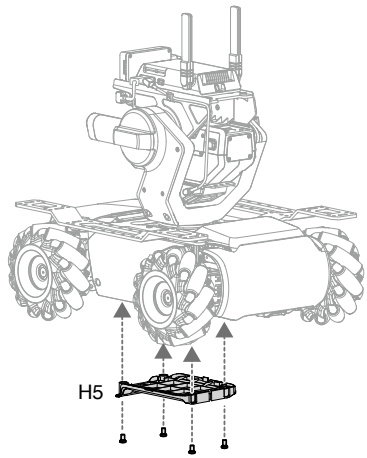
76



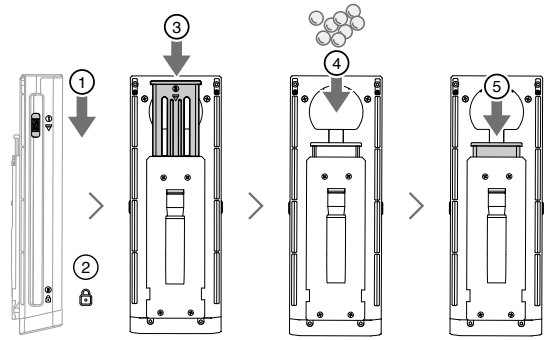


77





78



Make sure to soak gel beads before use. Refer to the label on the bottle for more information.

Weiche die Gel-Kügelchen vor der Verwendung ein. Weitere Informationen findest du auf dem Etikett der Flasche.

Asegúrese de remojar las perlas de gel antes de usarlas. Consulte la etiqueta del frasco para obtener más información.

Veillez à faire tremper les billes de gel avant de les utiliser. Consultez l'étiquette du flacon pour plus d'informations.

Accertarsi di immergere in acqua i pallini gel prima dell'uso. Per ulteriori informazioni, fare riferimento all'etichetta posta sulla bottiglia.

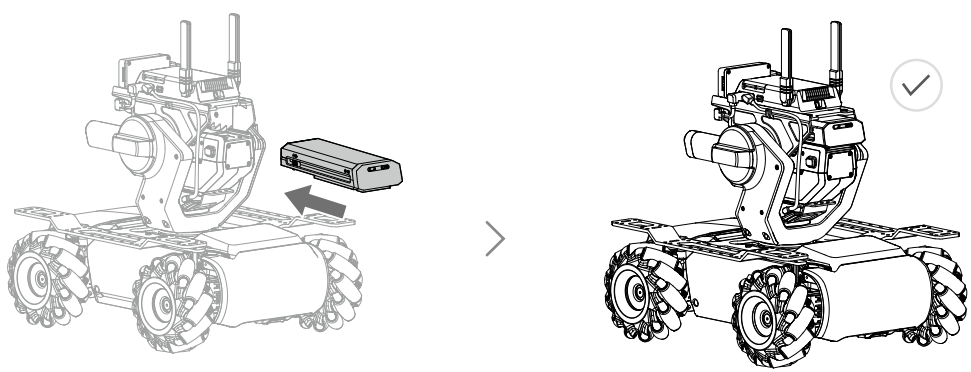
Zorg ervoor dat u de gelkogels vóór gebruik laat weken. Raadpleeg het etiket op de fles voor meer informatie.

Certifique-se de que coloca o líquido nas esferas de gel antes da utilização. Consulte o rótulo no frasco para obter mais informações.

Обязательно замочите гелевые шарики перед использованием. См. этикетку на бутылке для получения дополнительной информации.

تأكد من نقع الخرزات الهلامية قبل الاستخدام. راجع الملصق الموجود على الزجاجة للمزيد من المعلومات.

79



80

Powering On and Activating Warrior Form / Einschalten und Aktivieren der Kriegerform / Encendido y activación de la forma Guerrero / Mise sous tension et activation de la forme Warrior / Accensione e attivazione del formato Guerriero / De Warrior-vorm inschakelen en activeren / Ligar e ativar a forma de guerreiro / Включение и активация режима «Воин» / تشغيل نموذج المحارب وتنشيطه

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

Lege die Intelligent Battery in die Kriegerform ein, halte die Einschalttaste der Intelligent Battery gedrückt, um sie einzuschalten, und stelle eine Verbindung mit der App her, um die Kriegerform zu aktivieren.

Inserte la batería inteligente en la forma del Guerrero, mantenga pulsado el botón de encendido de la batería inteligente para encenderla y conéctese a la aplicación para activar la forma Guerrero.

Insérez la batterie intelligente dans la forme Warrior, appuyez sur le bouton d'alimentation de la batterie intelligente et maintenez-le enfoncé pour l'allumer, puis connectez-vous à l'application pour activer la forme Warrior.

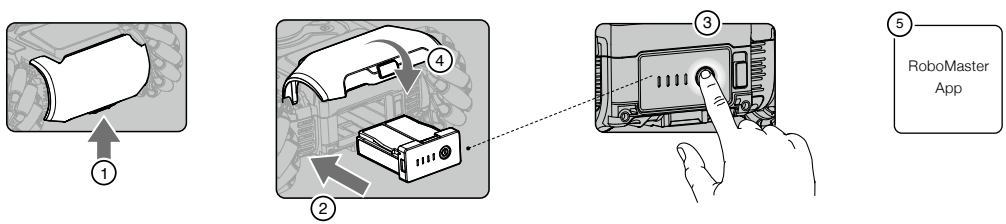
Inserire la batteria intelligente nel formato Guerriero, premere e tenere premuto il pulsante di accensione sulla batteria per accenderla ed eseguire la connessione all'app per attivare tale formato.

Plaats de intelligente accu in de Warrior-vorm, houd de aan/uit-knop op de intelligente accu ingedrukt om deze in te schakelen en maak verbinding met de app om de Warrior-vorm te activeren.

Introduza a bateria inteligente na forma de guerreiro, prima e mantenha premido o botão de alimentação na bateria inteligente para a ligar e ligue-se à aplicação para ativar a forma de guerreiro.

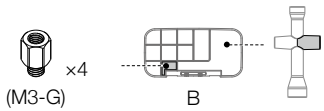
Вставьте аккумулятор Intelligent Battery в робота, нажмите и удерживайте кнопку питания на аккумуляторе, чтобы включить его, затем откройте приложение для активации режима.

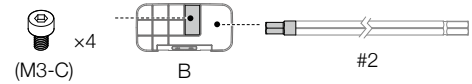
أدخل البطارية الذكية في نموذج المحارب، واضغط مع الاستمرار على زر التشغيل الموجود بالبطارية الذكية لتشغيلها، واتصل بالتطبيق لتنشيط نموذج المحارب.

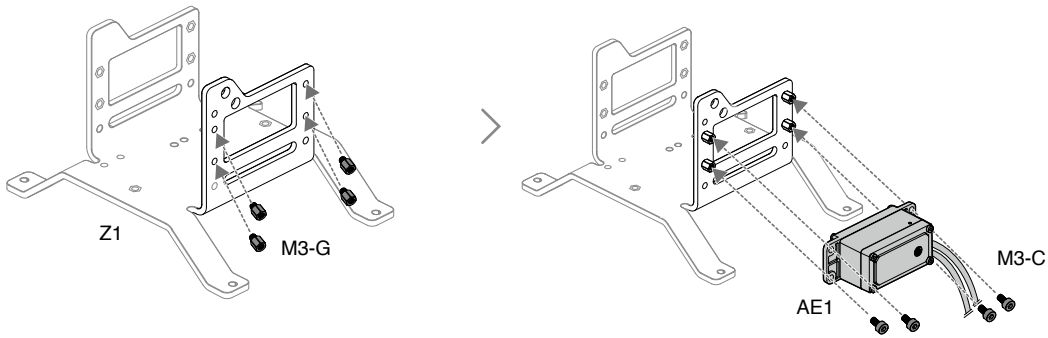


Setting up the Engineer Form / Einrichten der Technikerform / Configuración de la forma Ingeniero / Configuration de la forme Engineer / Configurazione del formato Ingegnere / Het instellen van de Engineer-vorm / Configurar a forma de engenheiro / Настройка режима «Техник» / إعداد نموذج المهندس

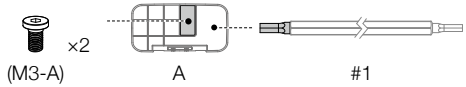
81

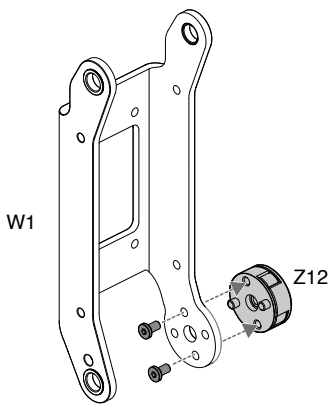




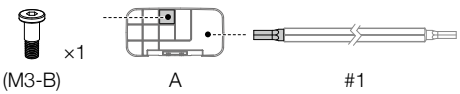


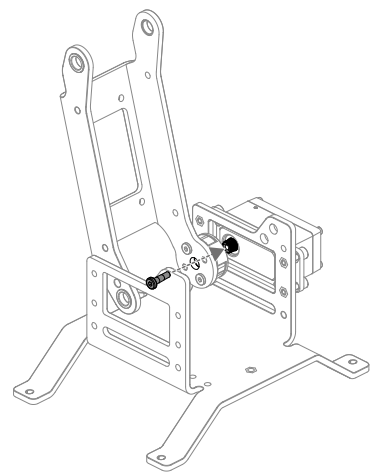
82



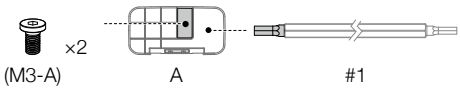


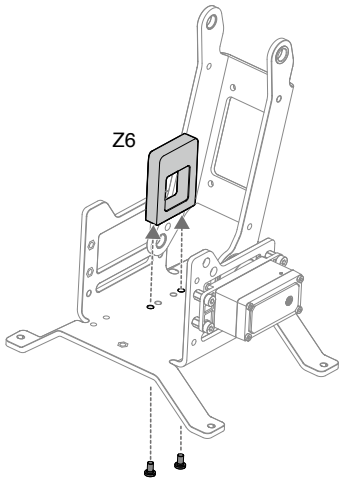
83



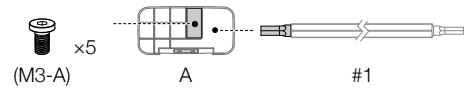


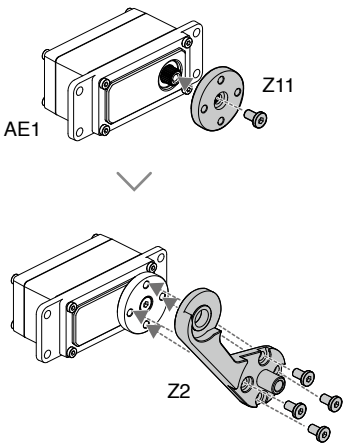
84



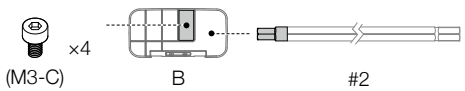


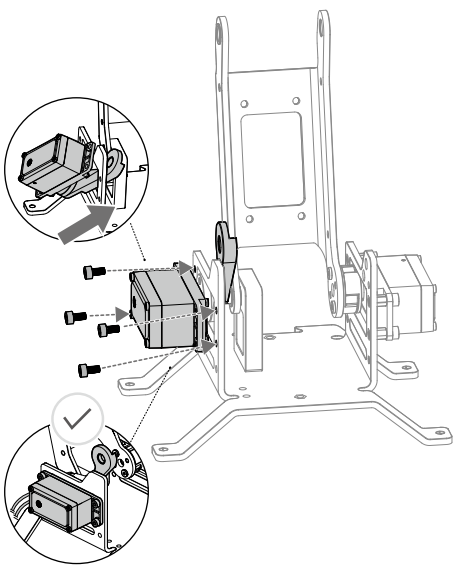
85



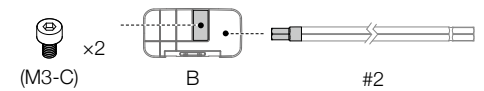


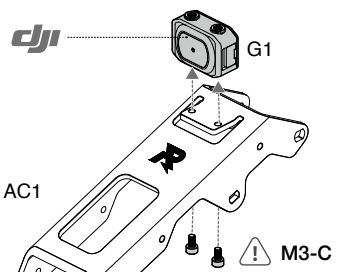
86





87





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

Achte darauf, dass du die angegebene Schraube verwendest. Andernfalls kann das Teil beschädigt werden.

Asegúrese de usar el tornillo especificado. De lo contrario, la pieza puede resultar dañada.

Veillez à utiliser la vis spécifiée. Sinon, la pièce risque d'être endommagée.

Accertarsi di usare la vite specificata. In caso contrario, si potrebbe danneggiare il pezzo.

Zorg ervoor dat u de aangegeven schroef gebruikt. Anders kan het onderdeel beschadigd raken.

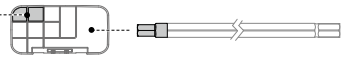
Certifique-se de que utiliza o parafuso especificado. Caso contrário, pode danificar a peça.

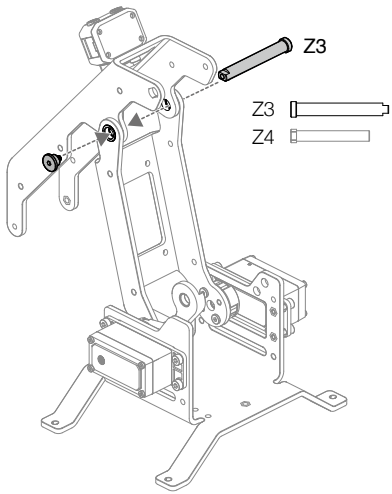
Обязательно используйте указанный винт. В противном случае это может вызвать повреждение детали.

تأكد من استخدام البرغي المحدد. وإلا فقد يتلف الجزء.

88

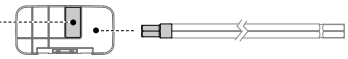
(M3-E)

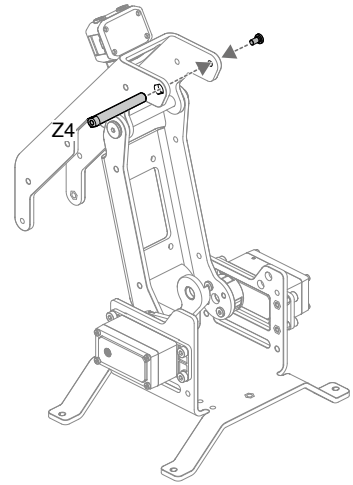




89

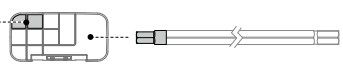
(M3-C)

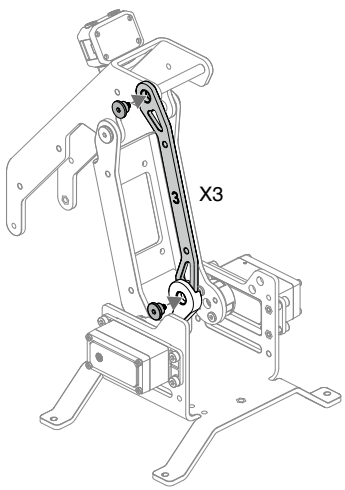




90

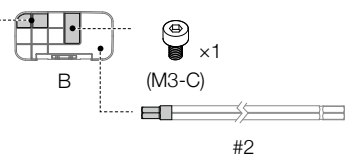
(M3-E)

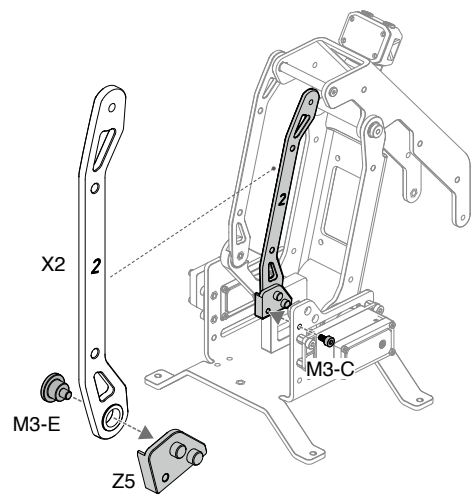




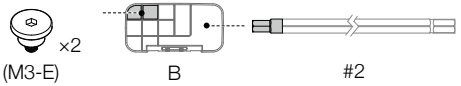
91

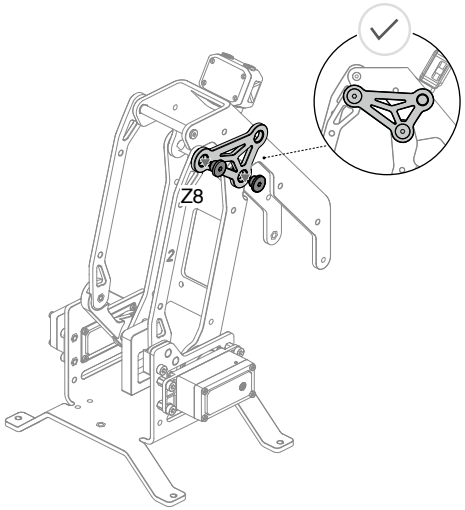
(M3-E)



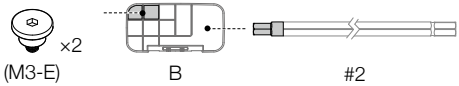


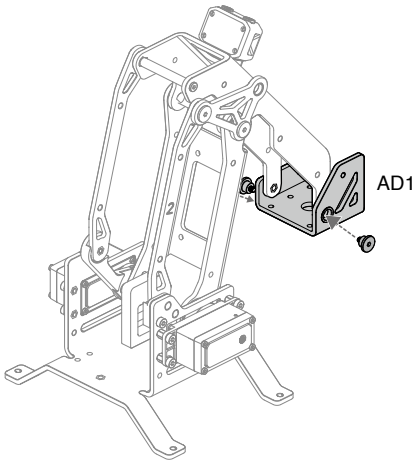
92



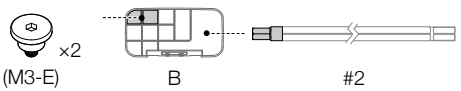


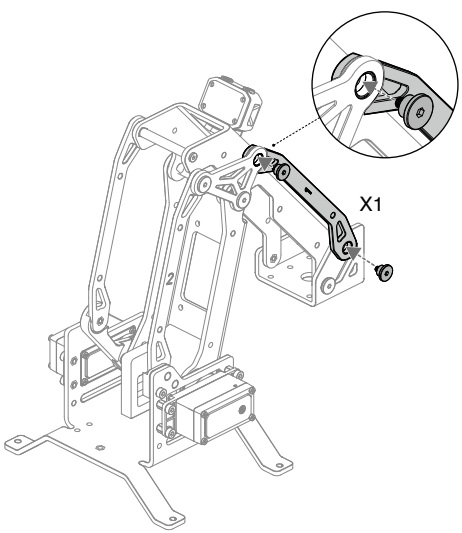
93



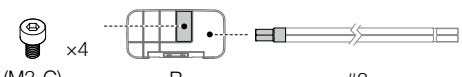


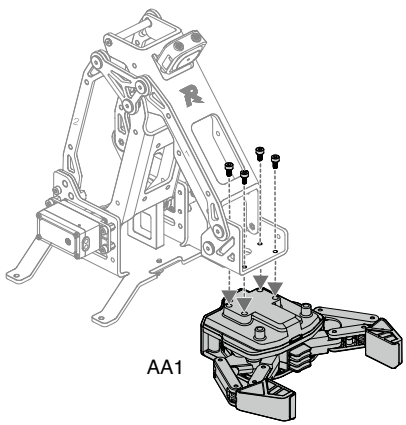
94



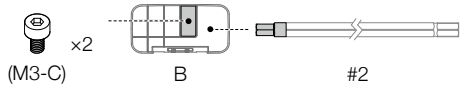


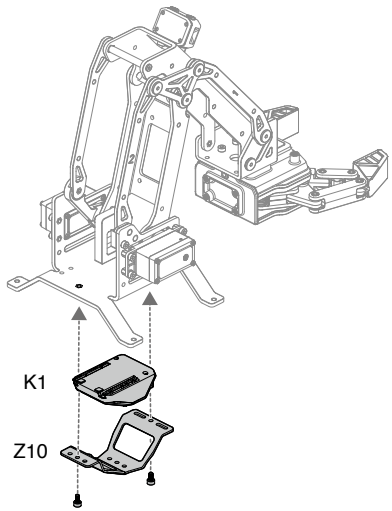
95



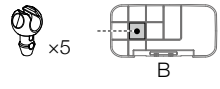


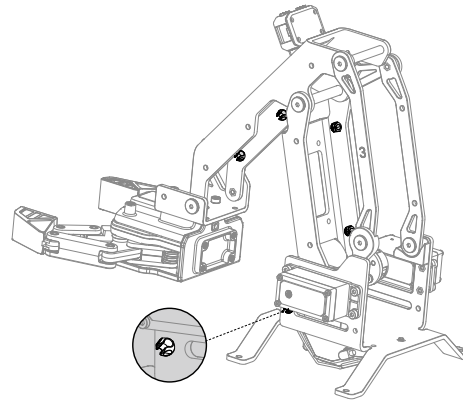
96



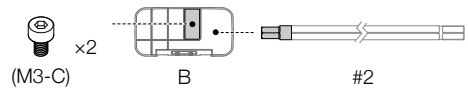


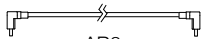
97

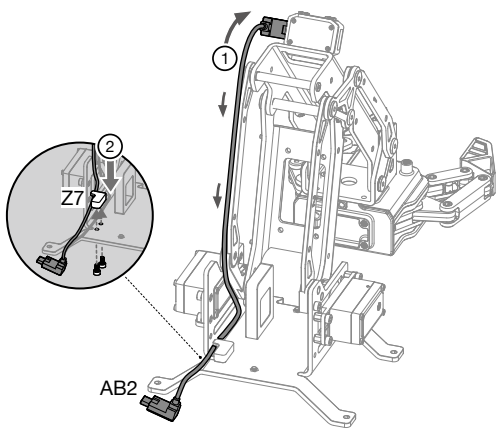




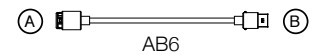
98

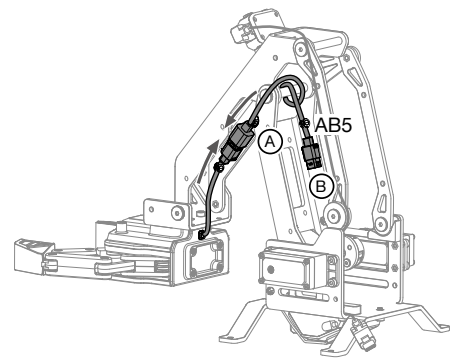




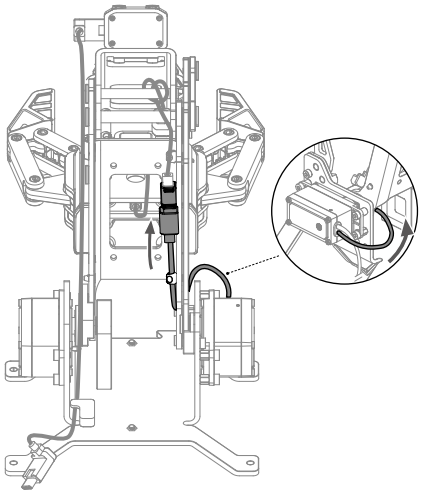


99

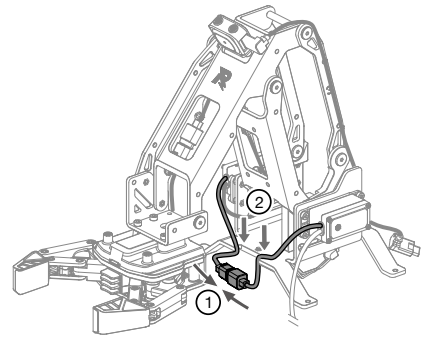




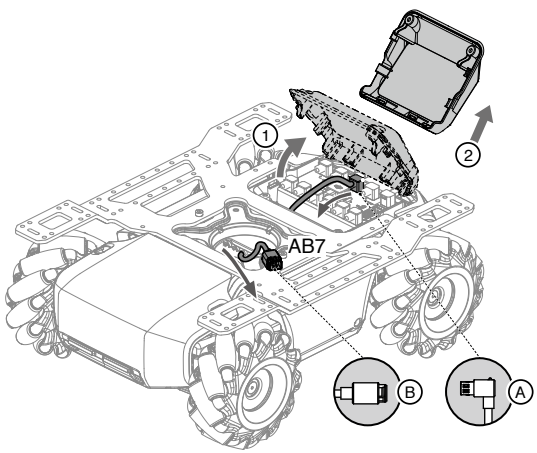
100



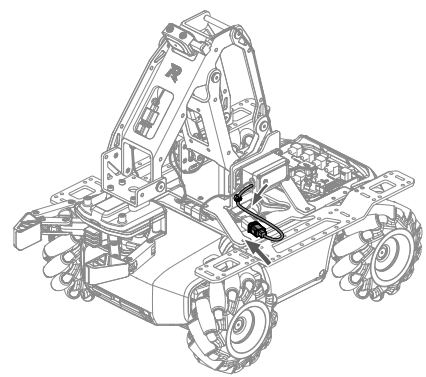
101



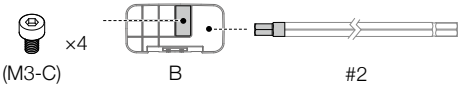
102

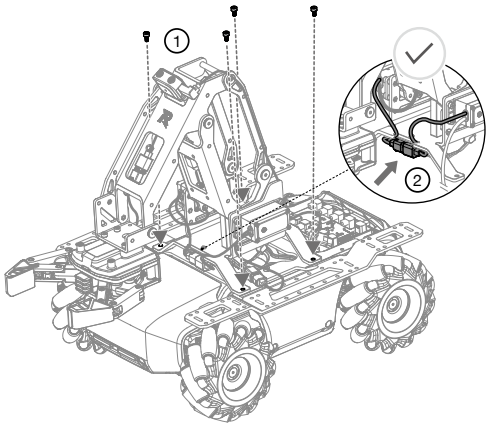


103

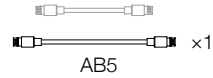


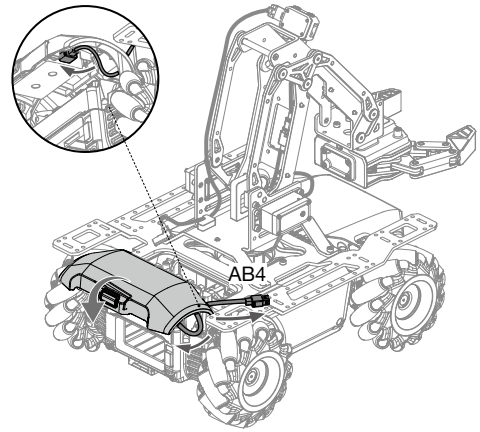
104



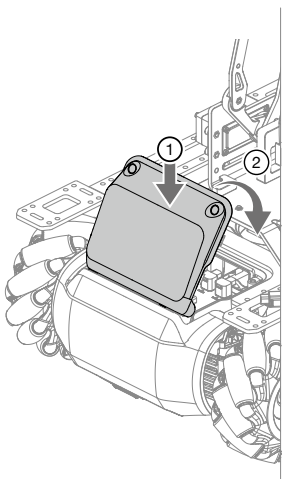


105

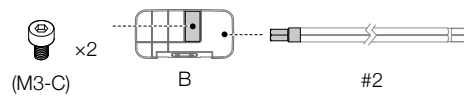


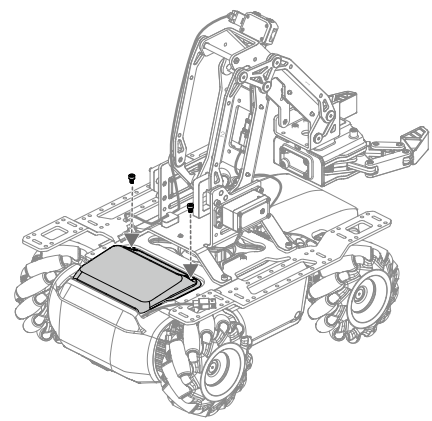


106

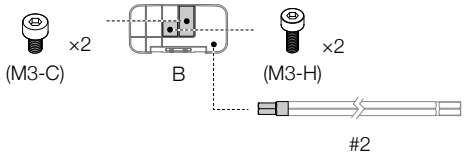


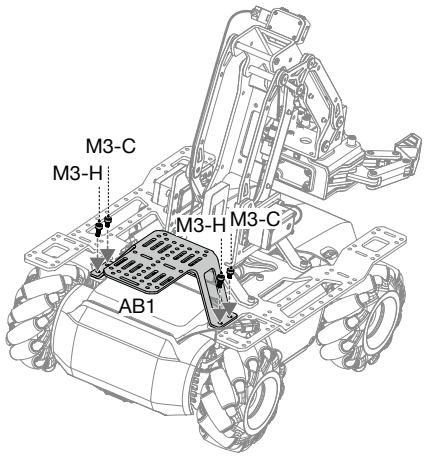
107



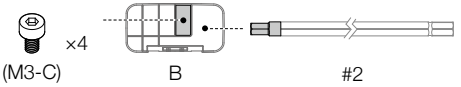


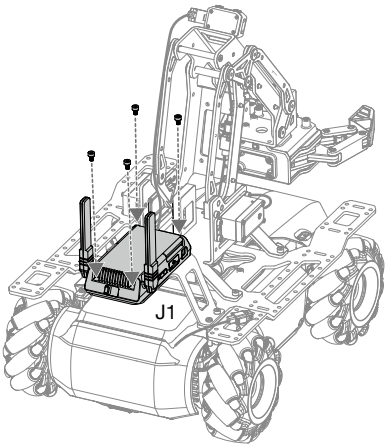
108



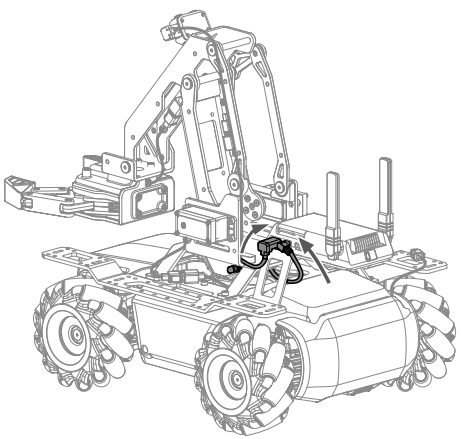


109

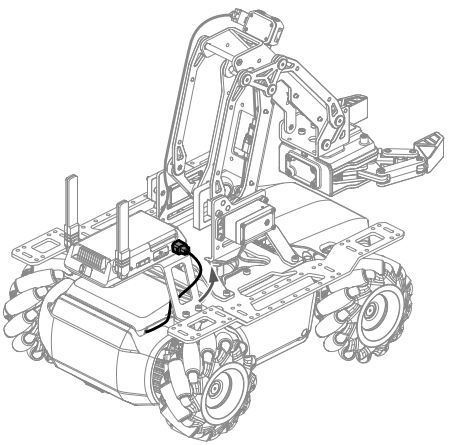




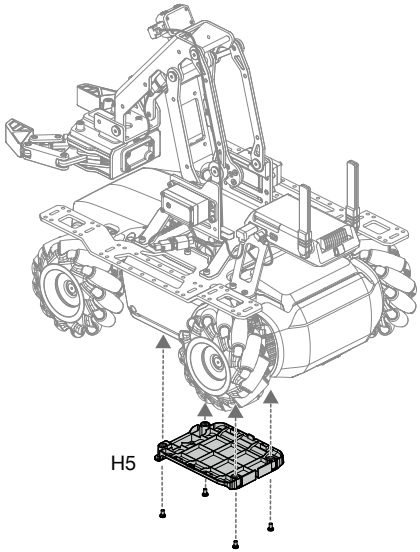
110

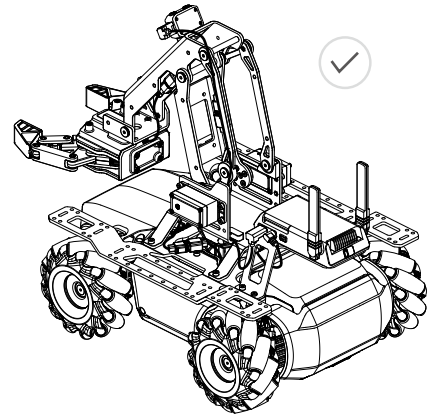


111



112 ×4 (M3-C) B #2





113

Powering On and Activating Engineer Form / Einschalten und Aktivieren der Technikerform / Encendido y activación de la forma Ingeniero / Mise sous tension et activation de la forme Engineer / Accensione e attivazione del formato Ingegnere / Inschakelen en activeren van de Engineer-vorm / Ligar e ativar a forma de engenheiro / Включение и активация режима «Техник» / تشغيل نموذج المهندس وتنشيطه

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

Lege die Intelligent Battery in die Technikerform ein, halte die Einschalttaste der Intelligent Battery gedrückt, um sie einzuschalten, und verbinde dich mit der App, um die Technikerform zu aktivieren.

Inserte la batería inteligente en la forma del Ingeniero, mantenga pulsado el botón de encendido de la batería inteligente para encenderla y conéctese a la aplicación para activar la forma del Ingeniero.

Insérez la batterie intelligente dans la forme Warrior, appuyez sur le bouton d'alimentation de la batterie intelligente et maintenez-le enfoncé pour l'allumer, puis connectez-vous à l'application pour activer la forme Engineer.

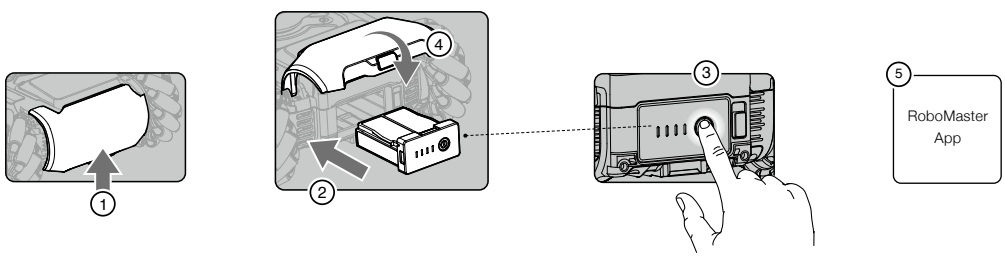
Inserire la batteria intelligente nel formato Ingegnere, premere e tenere premuto il pulsante di accensione sulla batteria per accenderla ed eseguire la connessione all'app per attivare tale formato.

Plaats de intelligente accu in de Engineer-vorm, houd de aan/uit-knop op de intelligente accu ingedrukt om deze in te schakelen en maak verbinding met de app om de Engineer-vorm te activeren.

Introduza a bateria inteligente na forma de engenheiro, prima e mantenha premido o botão de alimentação na bateria inteligente para a ligar e ligue-se à aplicação para ativar a forma de engenheiro.

Вставьте аккумулятор Intelligent Battery в робота, нажмите и удерживайте кнопку питания на аккумуляторе, чтобы включить его, затем откройте приложение для активации режима «Техник».

أدخل البطارية الذكية في نموذج المهندس، واضغط مع الاستمرار على زر التشغيل الموجود بالبطارية الذكية لتشغيلها، واتصل بالتطبيق لتنشيط نموذج المهندس.



Mounting and Using Other Accessories
Montage und Verwendung von anderem Zubehör
Montaje y uso de otros accesorios
Montage et utilisation d'autres accessoires
Montaggio e utilizzo di altri accessori
Montage en gebruik van andere accessoires
Montar e utilizar outros acessórios
Установка и использование других аксессуаров
تركيب الملحقات الأخرى واستخدامها

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

Mit dem Stromanschlussmodul und dem Sensoradapter kann der RoboMaster EP mit weiteren Sensoren verbunden werden. Weitere Informationen zur Installation und Verwendung findest du im RoboMaster EP-Benutzerhandbuch.

Con el módulo conector de alimentación y el adaptador de sensores, el RoboMaster EP puede conectarse con más sensores. Consulte el manual del usuario del RoboMaster EP para obtener más información sobre su instalación y uso.

Avec le module de connecteur d'alimentation et l'adaptateur de capteur, le RoboMaster EP peut être connecté avec plus de capteurs. Reportez-vous au guide d'utilisateur de RoboMaster EP pour plus d'informations sur l'installation et l'utilisation.

È possibile collegare RoboMaster EP ad altri sensori attraverso il modulo connettore di alimentazione e l'adattatore del sensore. Per ulteriori informazioni sull'installazione e utilizzo, consultare il Manuale d'uso di RoboMaster EP.

Met de module voor stroomaansluiting en de sensor-adapter kan de RoboMaster EP met meer sensoren worden verbonden. Raadpleeg de gebruikershandleiding van de RoboMaster EP voor meer informatie over installatie en gebruik.

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

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

باستخدام وحدة موصل الطاقة ومحول المستشعر، يمكن توصيل RoboMaster EP بمزيد من المستشعرات. راجع دليل مستخدم RoboMaster EP للمزيد من المعلومات حول التثبيت والاستخدام.

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.
Besuche die Produktseite auf der offiziellen DJI-Website für weitere Informationen.
El contenido está sujeto a cambios sin previo aviso.
Visite la página del producto en el sitio web oficial de DJI para obtener más información.
Le contenu est susceptible d'être modifié sans avis préalable.
Visitez la page produit sur le site officiel de DJI pour plus d'informations.
Il contenuto è soggetto a modifiche senza preavviso.
Per ulteriori informazioni, visitare la pagina sul prodotto nel sito web ufficiale di DJI.
Эта информация может быть изменена без предварительного уведомления.
De inhoud kan zonder voorafgaande kennisgeving worden gewijzigd.
O conteúdo está sujeito a alterações sem aviso prévio.
Visite a página do produto no website oficial da DJI para obter mais informações.
Bezoek voor meer informatie de productpagina op de officiële DJI-website.
Посетите страницу продукта на официальном сайте DJI для получения дополнительной информации.
يخضع المحتوى للتغيير دون إشعار مسبق.
تفضل بزيارة صفحة المنتج على موقع DJI الإلكتروني الرسمي للمزيد من المعلومات.

https://www.dji.com/robomaster-ep

R and ROBOMASTER are trademarks of DJI.
Copyright © 2022 DJI All Rights Reserved.

ROBOMASTER EP

www.dji.com