



# Schnellstartanleitung



# KONFORMITÄTSERKLÄRUNG EU

## Produktinformation

Für den folgenden

Produkt: UGOT Robot  
Typ: ERXwxxy



## Erklärung und geltende Normen

Hiermit erklärt TJM Supplies B.V., dass der Funkgerätetyp UGOT Robot der Funkgeräte-richtlinie 2014/53/EU entspricht.

Zur Beurteilung der Einhaltung dieser Richtlinien und Verordnungen wurden folgende Normen/Anforderungen herangezogen:

### Sicherheit - Artikel 3.1(a)

EN IEC 62368-1:2020+A11:2020

### Radio - Artikel 3.2

ETSI EN 300 328 V2.2.2 (2019-07);  
ETSI EN 301 893 V2.1.1 (2017-05);  
ETSI EN 300 440 V2.2.1 (2018-07)

### EMC - Artikel 3.1(b)

ETSI EN 301 489-1 V2.2.3 (2019-11);  
Draft ETSI EN 301 489-17 V3.2.6 (2023-06);  
ETSI EN 301 489-3 V2.1.1 (2019-03);  
EN 55032:2015+A11:2020;  
EN 55035:2017+A11:2020;  
EN IEC 61000-3-2:2019+A1:2021;  
EN 61000-3-3:2013+A2:20221

### Gesundheit - Artikel 3.1(a)

EN IEC 62311:2020;  
EN 50665:2017

### MSDS UN38.3

MSDS Nr.: GDLK20230627MSDS02  
Test report: GDLK20230627U02

Den vollständigen Text der EU-Konformitätserklärung finden Sie unter:



[tinyurl.com/2uzkerjv](https://tinyurl.com/2uzkerjv)

### Importeur

Unternehmen: TJM Supplies B.V.  
Adresse: Zompstraat 8  
8102 HX Raalte  
Niederlande  
Email: info@tjmsupplies.nl  
Website: www.tjmsupplies.nl  
Telefon: +31 85-0402973  
Gewerbenummer: 72016981  
USt-IdNr.: NL858946439B01

# UGOT BAUEN, VERBINDELN & CODIEREN

Die UGOT-Modelle können mithilfe der Online 3D-Bauanleitung gebaut werden.

Sobald das Modell erstellt ist, können Sie mit der Programmierung mithilfe der kostenlosen Online 'Blockcodierungssoftware' uCode beginnen.



## VOLLSTÄNDIGE ANWEISUNGEN



ENGLISCH

[tinyurl.com/22s2fufa](https://tinyurl.com/22s2fufa)

## SCHRITT 1

Gehen Sie auf die Seite mit 3D Bauanleitungen und klicken Sie auf das gewünschte Modell, um mit dem Bauen zu beginnen.

### 3D BAUANLEITUNG

#### ONLINE BROWSER TOOL



[tinyurl.com/murk9vuk](https://tinyurl.com/murk9vuk)

ODER

#### SOFTWARE DOWNLOAD



WINDOWS \\\ MAC

[tinyurl.com/mscdj8b6](https://tinyurl.com/mscdj8b6)



Wählen Sie unter „Hardware“ „UGOT“ aus.

Klicken Sie dann auf das gewünschte Modell, das die bauen möchten.

Folgen Die anschließend den angezeigten Bauanweisungen.



3D building

Textbook      AI Transformer Workshop      AI Super Assistant      AI Super Engineer      AI Smart Life  
AI Fantasy Zoo      AI Future Community      Cute Pet Little E      AI Magic World      AI Amusement Park  
Smart World      Future Town      uKit Entry      uKit Advanced      Smart Things      Competition Models  
AI Space Exploration      AI City Guardian

Hardware      UGOT

Transforming Car      Engineer Vehicle      Mecanum Wheel Car      Wheeled & Legged Robot  
Spider Robot      Quadruped Robot      Self-balancing Car

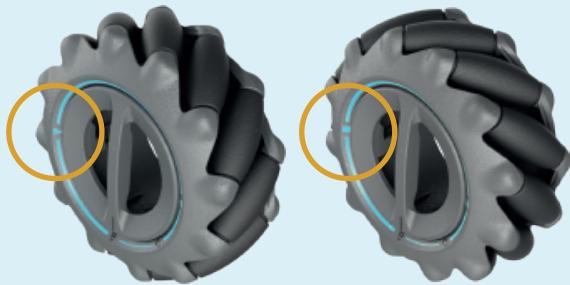
## TIPPS

### MCNUMM-RÄDER

Bitte beachten Sie bei der Montage das Dreieck und Vierkant der McNumm-Räder. Auf diese Weise können Sie sie an der richtigen Stelle monitieren.

Linkes Rad - Drehung nach links

Rechtes Rad - Drehung nach rechts



### FIX-CONNECTORS

Achten Sie bei der Montage auf das Dreieck und Viereck der Fix Connectors. Auf diese Weise können Sie sie an der richtigen Stelle montieren.

Linker Fix Connector

Rechte Fix Connector



### SERVO

Nachdem Sie das Servo platziert haben, drehen Sie es so, dass die beiden Linien auf dem Servo miteinander ausgerichtet sind.

Nachdem Sie mit dem Erstellen Ihres UGOT-Modells fertig sind, können Sie auf zwei Arten mit der Programmierung beginnen:

1. Klicken Sie rechts auf der Seite mit der 3D-Bauanleitung auf  Start Coding.
2. Oder klicken Sie oben auf , dann auf  3D building und anschließend auf  Block programming.

Klicken Sie dann auf „UGOT“, um mit der Programmierung zu beginnen.



## GRUNDLEGENDE ANWEISUNGEN UGOT ROBOTER

Roboter ein-/ausschalten \\\ Verbindung per Bluetooth \\\ Updates \\\ Und mehr



ENGLISCH

[tinyurl.com/yj6wu562](http://tinyurl.com/yj6wu562)

## SCHRITT 2

Verbinden Sie den Roboter mit Ihrem Computer, Laptop oder Tablet.

### UGOT VERBINDEN

ONLINE BROWSER TOOL ÖFFNEN



[tinyurl.com/y9jcr3w6](http://tinyurl.com/y9jcr3w6)

UCODELINK SOFTWARE\*



WINDOWS \\\ MAC

[tinyurl.com/rhnvvzz6e](http://tinyurl.com/rhnvvzz6e)

\*Mit der uCodeLink Software können Sie UGOT mit externen Geräten verbinden.

Öffnen Sie in der Online Programmierumgebung das rechte Menü, sofern es nicht bereits geöffnet ist, durch einen Klik auf . Stellen Sie sicher, dass Sie  Online und  Upload ausgewählt haben und klicken Sie dan auf .

Anschließend können Sie aus drei Optionen zur Verbindung von UGOT wählen: mit WLAN, Hotspot und IP-Adresse.



Deaktivieren Sie den Hotspot, um eine Verbindung zu Ihrer IP-Adresse herzustellen. Stellen Sie sicher, dass UGOT im selben WLAN-Netzwerk ist wie Ihr Gerät.

# SCHRITT 3

Verwenden Sie das Programmiertool „uCode“ oder „uPython“, um mit dem Codieren und „Maschinellen Lernen“ zu beginnen und die Programme auf dem UGOT auszuführen.

## PROGRAMMIERANLEITUNG

### PROGRAMMIEREN MIT UCODE



FÜR ANFÄNGER

[tinyurl.com/8wfdd6f](https://tinyurl.com/8wfdd6f)

### PROGRAMMIEREN MIT PYTHON



FÜR FORTGESCHRITTENE

[tinyurl.com/7w2ddtu6](https://tinyurl.com/7w2ddtu6)



The image shows two transparent UGOT robots from different angles, revealing their internal electronic components including the microcontroller board, sensors, and actuators. To the left of the robots is a screenshot of the uCode programming environment. The sidebar on the left lists various categories: Events, Control, Operators, Sensing, Variables, Functions, PID, Motion, Sound and Light, Sensor, AI speech, AI Vision, Display screen, Internet of Things, Pins, and Tools. The main workspace contains a script starting with an 'Events' block 'When the Run button is clicked'. It then branches into 'Control' blocks for setting car parameters, a 'Motion' block 'wait 1 second', and a 'Sensing' block 'Switch to Lane line recognition until successful'. A 'Variables' block 'Set identified lane line to Monorail line' follows. This is followed by a 'Motion' block 'forever' which contains a 'Control' block 'set importation to Get monorail offset', an 'AI Vision' block 'line following importation', and a 'Motion' block 'turn round'. To the right of the uCode interface is a screenshot of the uPython programming environment, showing a similar script structure using Python blocks for defining functions, setting up the PID controller, and implementing a line-following algorithm with an if-then-else conditional loop.

# VERFÜGBARE UNTERRICHTSMATERIALIEN

Neben dem physischen Roboter umfasst das AI Kit auch umfangreiche Lehrmaterialien, die speziell darauf ausgelegt sind, KI- und Robotik-Lehrmethoden in den Unterricht zu integrieren. Diese Materialien unterstützen Lehrkräfte dabei, das Produkt direkt im Unterricht einzusetzen und ermöglichen so einen schnellen Einstieg in die Entwicklung wichtiger digitaler Kompetenzen der Schülerinnen und Schüler in den Bereichen KI, Programmierung und Robotik.

Die Unterrichtsmaterialien basieren auf realistischen Szenarien, in denen die Schüler KI-Technologien wie Spracherkennung und maschinelles Sehen zur Lösung von Problemen einsetzen. Dies hilft den Schülern nicht nur dabei, ihre Problemlösungskompetenz zu entwickeln, sondern stimuliert auch ihr Verantwortungsbewusstsein, da sie lernen, wie sie KI nutzen können, um ihre Umwelt und die Gesellschaft als Ganzes zu verbessern. Dies steht im Zusammenhang mit den Fähigkeiten des 21. Jahrhunderts, darunter "Computational Thinking", Problemlösung und digitale Kompetenz.

## UNTERRICHTSMATERIALIEN

### AI SPACE EXPLORATION KIT



DEUTSCH

[tinyurl.com/m26ppjra](https://tinyurl.com/m26ppjra)

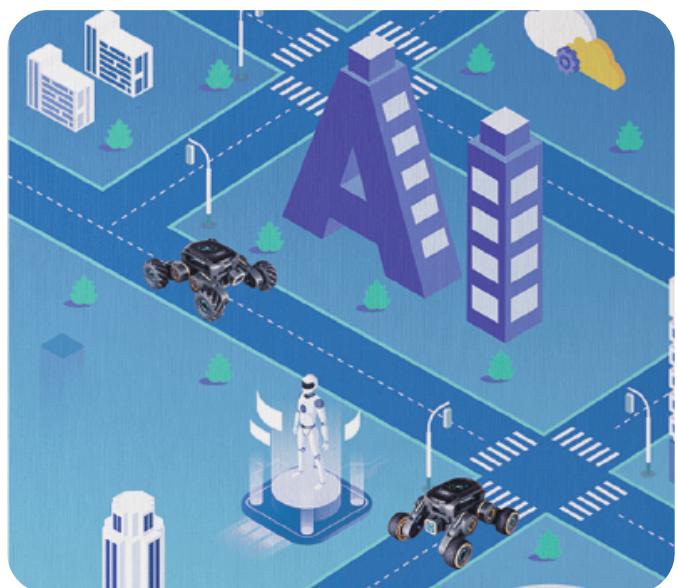


### AI CITY GUARDIAN KIT



DEUTSCH

[tinyurl.com/yvrm96nh](https://tinyurl.com/yvrm96nh)



# TECHNISCHE SPEZIFIKATIONEN



Materialteile: ABS und PC-ABS-Kunststoff  
Teile: 58  
Aufbau: Einfaches Klicksystem  
Bauzeit: +/- 10-15 Minuten pro Modell

## Steuereinheit

Betriebsspannung: 10,8 V DC  
Arbeitsstrom: 200 mA  
Mikrofone: 3 digitale Mikrofone  
Lautsprecher: 1 Watt  
Bildschirm: 2,4 Zoll LCD-Touchscreen  
Gyroskop: 3-Achsen-Beschleunigungsmesser  
3-Achsen-Magnetometer  
3-Achsen-Gyroskop



## Arbeitskapazität

Prozessor: Cortex-A55 x 4  
NPU: 1 TOPS  
Speicher: 32 GB  
Flash-Speicher: 4 GB  
Bluetooth: 5.0  
WLAN: 2,4 GHz (802.11 b/g/n)  
5 GHz (802.11 a/n/ac)



## Schnittstellen

USB-Anschlüsse:	USB 2.0 und USB 3.0 (für Kameramodul)
UBT-Ports:	6 UBT-Ports für Aktoren und Sensoranschluss
Typ-C-Anschluss:	Für manuelle Firmware-Updates
9-Pin-Anschluss:	Zum Anschluss der Batterie
Open-Source-Schnittstelle:	GPIO zum Anschluss von Open-Source-Sensoren



## Batterie

Typ:	Lithium-Polymer-Akku
Kapazität:	2600 mAh
Akkulaufzeit:	2,5 Stunden pro Ladung

## Getriebemotoren (4x)

Betriebsspannung:	9,6 - 14,4 V
Max. Drehzahl:	≥ 360 Umdrehungen pro Minute
Max. Drehmoment:	Ca. 2,0 kgf.cm
Komm.-Schnittstelle:	UBT Port



## Servomotoren (4x)

Betriebsspannung:	9,6 - 14,4 V
Genauigkeit:	1° (ohne Last) 2° (mit Steuer)
Max. Drehzahl:	≥ 60 Umdrehungen pro Minute
Max. Drehmoment:	Ca. 13,0 kgf.cm
Winkelbereich:	0° - 360°

## Abstandssensor (1x)

Betriebsspannung:	5V
Erfassungsbereich:	4-200cm
Komm.-Schnittstelle:	Benutzerdefiniertes UBT
Frequenzbereich:	940 nm



## Kameramodul (1x)

Betriebsspannung:	5V
Sichtfeld:	106°
Pixel:	1M
Komm. Schnittstelle:	USB-C

## Bluetooth-Controller (1x)

Frequenzbereich:	2,400 - 2,4835 GHz
Funkfrequenz-Sendeleistung:	Max. Sendeleistung 4dBm
Maximale Kontrolldistanz:	10 Meter in offenen Umgebungen
Bluetooth-Version:	Bluetooth 4.0



# WEITERE DOWNLOADS

## CODIERUNGSBEISPIELE



[tinyurl.com/47hc2yuc](https://tinyurl.com/47hc2yuc)

## UBTECH KI-SCHULUNGZENTRUM



[tinyurl.com/8kp3wjvv](https://tinyurl.com/8kp3wjvv)

## ANDROID



ENGLISCH \\\ KONTO-  
ERSTELLUNG ERFORDERLICH

## IOS



ENGLISCH \\\ KONTO-  
ERSTELLUNG ERFORDERLICH

## CHATGPT-INTEGRATION



ENGLISCH

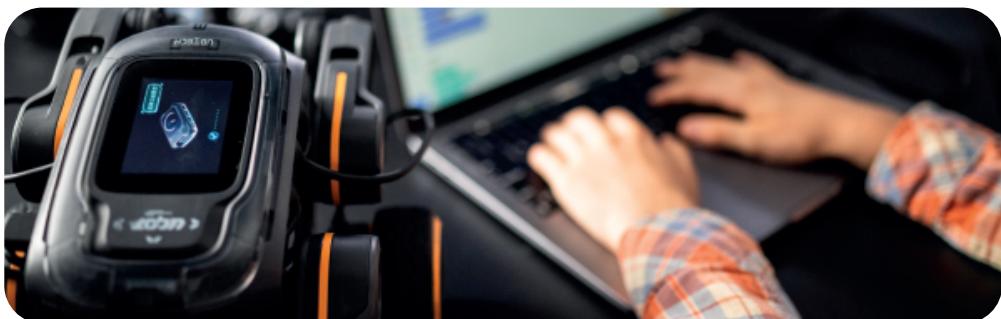
[tinyurl.com/58m4p62h](https://tinyurl.com/58m4p62h)



# READY?



# SET



# CODE!

**TJM**SUPPLIES

**UBTECH**  
EDUCATION

TJM Supplies B.V. © 2025. Alle Rechte vorbehalten.  
UGOT ist eine Marke von UBTech Robotics Corp LTD.  
Kein Teil dieser Veröffentlichung darf ohne die Genehmigung  
des Herausgebers kopiert und/oder verbreitet werden.