



Schnellstartanleitung



KONFORMITÄTSERKLÄRUNG EU

Produktinformation

Für den folgenden

Produkt: UGOT Robot
Typ: ERXwxyy



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

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

TJMSUPPLIES

Bringing World's most innovative tech to European markets

UGOT BAUEN, VERBINDEN & 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

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

SOFTWARE DOWNLOAD



WINDOWS \ \ MAC

tinyurl.com/mscdj8b6

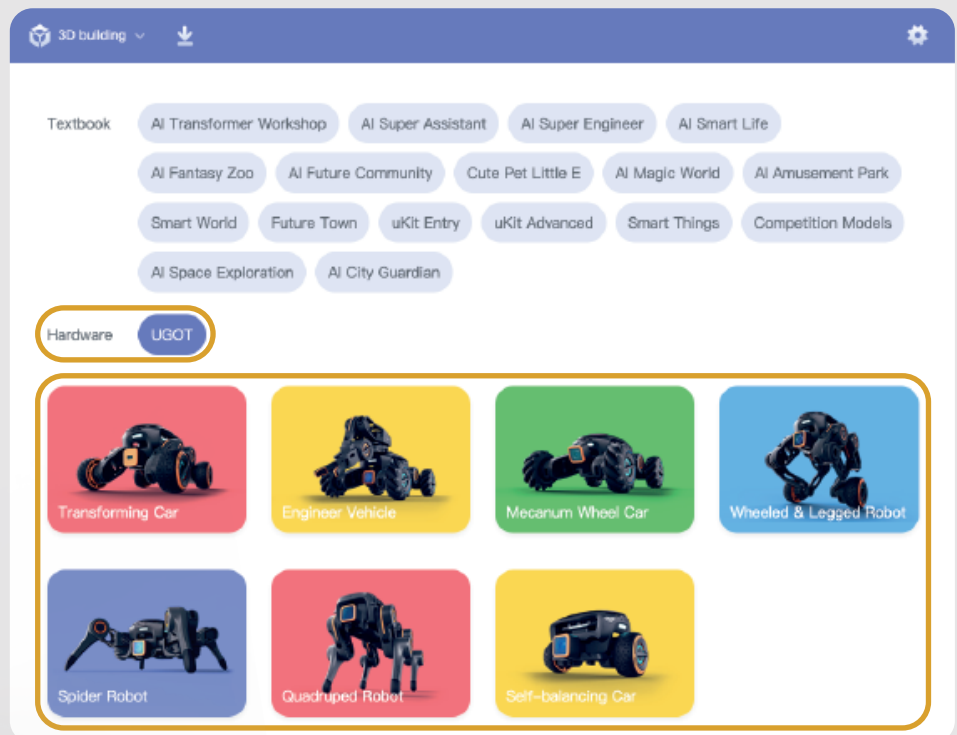
ODER



Wählen Sie unter „Hardware“ „UGOT“ aus.

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

Folgen Sie anschließend den angezeigten Bauanweisungen.



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 montieren.

- ▲ Linkes Rad - Drehung nach links
- Rechtes Rad - Drehung nach rechts

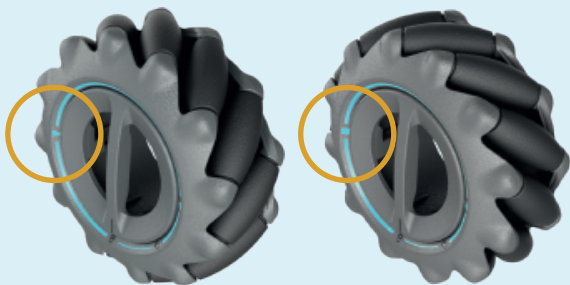
FIX-CONNECTORS

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 .
2. Oder klicken Sie oben auf , dann auf  und anschließend auf .

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

SCHRITT 2

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

UGOT VERBINDEN

ONLINE BROWSER TOOL ÖFFNEN



tinyurl.com/y9jcr3w6




UCODELINK SOFTWARE*



WINDOWS \\ MAC


tinyurl.com/rhmvzz6e

*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 Klick auf . Stellen Sie sicher, dass Sie   und

Stage

Hardware

ausgewählt haben und klicken Sie dann 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/8wvfdd6f

PROGRAMMIEREN MIT PYTHON



FÜR FORTGESCHRITTENE

tinyurl.com/7w2ddtu6

The screenshot displays the uCode programming environment. On the left is a sidebar with various function categories: Events, Control, Operators, Sensing, Variables, Functions, PID (checked), Motion, Sound and Light, Sensor, AI speech, AI Vision, Display screen, Internet of Things, Pins, and Tools. The main workspace contains a script for a self-balancing car. The script starts with a 'When the Run button is clicked' event, followed by 'Start the Self-balancing Car and keep it self-balancing', 'Set the Self-balancing Car acceleration to Slow', and a 'wait 1 second' block. It then switches to 'Lane line recognition until successful' and sets the 'identified lane line' to 'Monorail line'. A 'forever' loop begins with 'set importation to Get monorail offset', 'line following importation', and 'turn round'. To the right, a more detailed Python script is shown, defining a 'line following' function. It sets the 'Main controller's light display' to 'Always on', configures PID parameters (Kp: 0.1, Ki: 0, Kd: 0.002), and sets the error of the PID controller to 'Turn'. It then sets the 'exportation' to 'round' of the 'Output of PID controller'. An 'if' statement checks if 'exportation' is greater than or equal to 0. If true, it sets the car to 'Forward speed 12 cm/s, while Turn to right rotates exportation %s'. If false, it sets the car to 'Forward speed 12 cm/s, while Turn to left rotates abs (exportation) %s'.



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

AI CITY GUARDIAN KIT



DEUTSCH

tinyurl.com/yvrm96nh



TECHNISCHE SPEZIFIKATIONEN



Materialteile:
Teile:
Aufbau:
Bauzeit:

ABS und PC-ABS-Kunststoff
58
Einfaches Klicksystem
+/- 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

UBTECH KI-SCHULUNGSZENTRUM



ENGLISCH \ \ KONTO-
ERSTELLUNG ERFORDERLICH

tinyurl.com/8kp3wjvv

UGOT APP

ANDROID



ENGLISCH \ \ KONTO-
ERSTELLUNG ERFORDERLICH

IOS



ENGLISCH \ \ KONTO-
ERSTELLUNG ERFORDERLICH

CHATGPT-INTEGRATION



ENGLISCH

tinyurl.com/58m4p62h



READY?



SET



GOODE!

TJMSUPPLIES

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.