



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

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

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

ODER

SOFTWARE DOWNLOAD



WINDOWS \\\ MAC

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

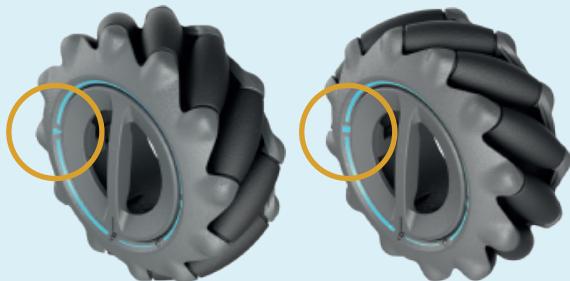
TIPPS

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

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/rhnvzz6e

*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

PROGRAMMIEREN MIT PYTHON



FÜR FORTGESCHRITTENE

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

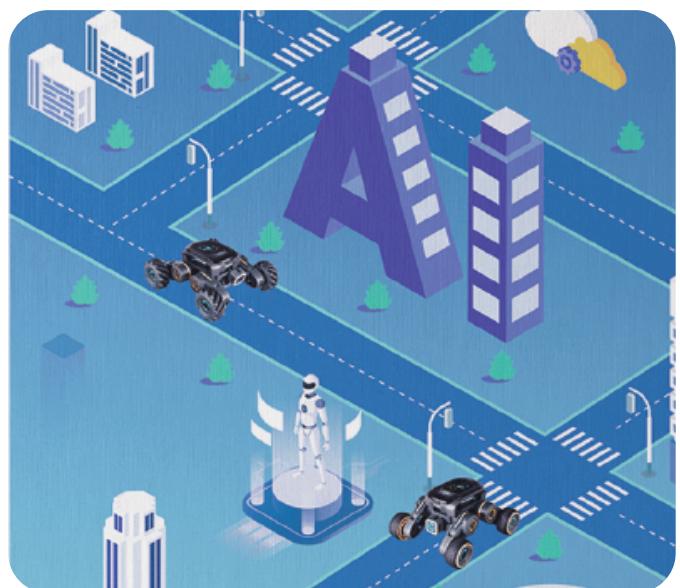


AI CITY GUARDIAN KIT



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:
Arbeitsstrom:
Mikrofone:
Lautsprecher:
Bildschirm:
Gyroskop:

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



Arbeitskapazität

Prozessor:
NPU:
Speicher:
Flash-Speicher:
Bluetooth:
WLAN:

Cortex-A55 x 4
1 TOPS
32 GB
4 GB
5.0
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-SCHULUNGZENTRUM



tinyurl.com/8kp3wjvv

ANDROID



ENGLISCH \\\ KONTO-
ERSTELLUNG ERFORDERLICH

IOS



ENGLISCH \\\ KONTO-
ERSTELLUNG ERFORDERLICH

CHATGPT-INTEGRATION



ENGLISCH

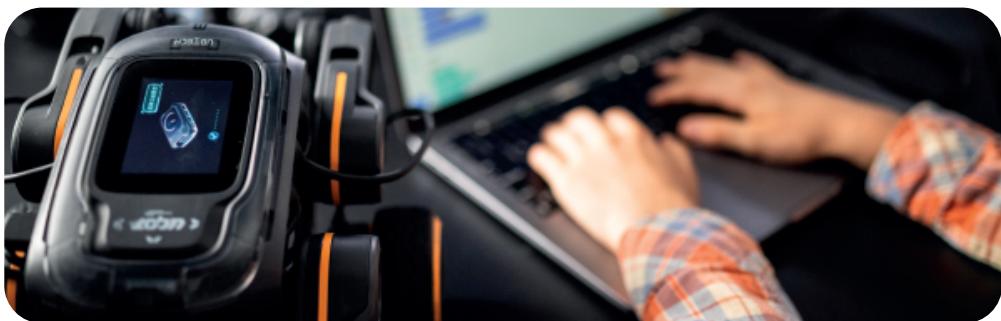
tinyurl.com/58m4p62h



READY?



SET



CODE!

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.