

# ROBOMASTER EP

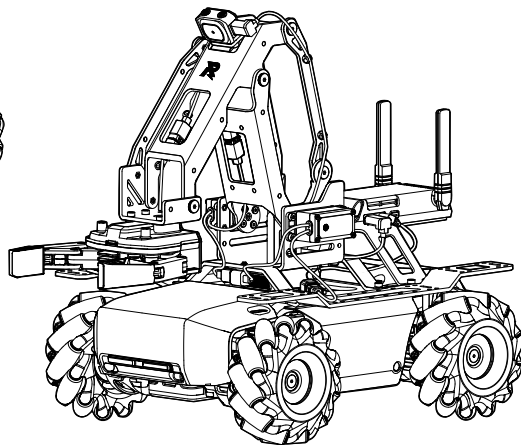
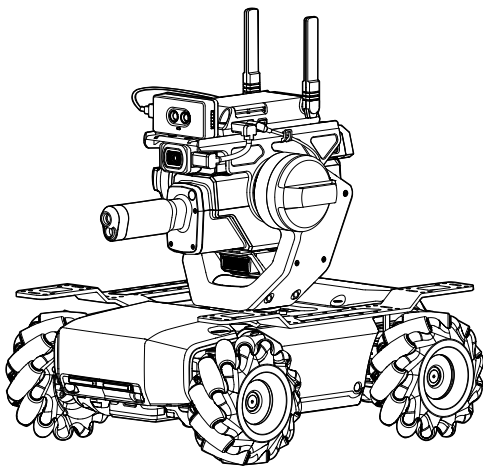
Quick Start Guide

快速入门指南

快速入門指南

Краткое руководство

v1.0



# 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](https://www.dji.com/robomaster_app).



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: 410×240×330 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 |



# 简介

机甲大师 RoboMaster™ EP 是一款基于 DJI™ RoboMaster 比赛打造的教育机器人拓展套装，可拼装成步兵机器人或工程机器人。步兵机器人，配合敏捷移动的麦克纳姆轮全向底盘、灵活转动的云台和稳定低延迟的图传系统，给用户带来身临其境的 FPV 操控驾驶和射击体验。工程机器人，灵活的机械臂配合环抱式夹爪，开放 SDK，为教学扩展提供丰富的课程内容和实践场景，为比赛增添了趣味性和多样性。此外，RoboMaster EP 为常用开源硬件平台提供了供电及通信接口，支持多种传感器接入，可在教育机器人平台上实现更多创意。

## 下载 RoboMaster App 和观看教学视频



RoboMaster App



教学视频

使用移动设备在软件商店或扫描二维码下载并安装 RoboMaster App。

在 App 首页进入“指引”页面或访问 DJI 官方网站 <https://www.dji.com/robomaster-ep/video> 获取安装视频，配合本文的安装说明，完成安装。观看其他教学视频了解使用方法。



- RoboMaster App 要求使用 iOS 10.0.2 及以上系统或 Android 5.0 及以上系统。
- 用户亦可使用计算机从 DJI 官网下载 Windows 版本或 Mac 版本的 RoboMaster 软件，从而通过键盘鼠标控制机器人。[https://www.dji.com/robomaster\\_app](https://www.dji.com/robomaster_app)



安装完成后，需使用 RoboMaster App 激活机器人。激活时请确保移动设备可以接入互联网。

## 技术规格

### 结构

|      |                                           |
|------|-------------------------------------------|
| 整机尺寸 | 步兵机器人：320×240×270 mm；工程机器人：410×240×330 mm |
| 重量   | 步兵机器人：约 3.4 kg；工程机器人：约 3.3 kg             |
| 智能中控 |                                           |
| 工作频段 | 2.4 GHz，5.8 GHz，5.1 GHz（仅限室内使用）           |
| 智能电池 |                                           |
| 容量   | 2400 mAh                                  |
| 充电电压 | 12.6 V                                    |
| 电池类型 | LiPo 3S                                   |
| 能量   | 25.92 Wh                                  |

## 簡介

ROBOMASTER™ EP 是一款基於 DJI™ RoboMaster 比賽打造的教育機器人拓展套裝。可拼裝成步兵機器人或工程機器人。步兵機器人，配合行動敏捷的麥克納姆輪全向底盤、轉動靈活的雲台和穩定低延遲的圖傳系統，為使用者帶來身臨其境的 FPV 操控駕駛和射擊體驗。工程機器人，靈活的機械臂配合環抱式夾爪，開放 SDK，為教學擴展提供豐富的課程內容和實踐場景，為比賽增添趣味性和多樣性。此外，RoboMaster EP 為常用開源硬件平台提供通訊及供電接口，支援多種傳感器接入，可在教育機器人平台上實現更多創意。

## 下載 RoboMaster App 和觀看教學影片



RoboMaster App



教學影片

使用行動設備在軟體商店或掃描 QR 碼下載並安裝 RoboMaster App。

在 App 首頁進入「指導」頁面或前往 DJI 官方網站 <https://www.dji.com/robomaster-ep/video> 獲取安裝影片，並配合本文的安裝說明，完成安裝。觀看其他教學影片瞭解使用方法。



- RoboMaster App 要求使用 iOS 10.0.2 及以上系統或 Android 5.0 及以上系統。
- 使用者亦可使用電腦從 DJI 官網下載 Windows 版本或 Mac 版本的 RoboMaster 軟體，然後透過鍵盤滑鼠控制機器人。[https://www.dji.com/robomaster\\_app](https://www.dji.com/robomaster_app)。



安裝完成後，需使用 RoboMaster App 啟用機器人。啟用時請確認行動設備已連線至網際網路。

## 技術規格

### 結構

全機尺寸 步兵機器人：320×240×270 mm；工程機器人：410×240×330 mm

重量 步兵機器人：約 3.4 kg；工程機器人：約 3.3 kg

### 智能控制台

工作頻段 2.4 GHz，5.8 GHz，5.1 GHz（僅限室內使用）

### 智能電池

容量 2400 mAh

充電電壓 12.6 V

電池類型 LiPo 3S

能量 25.92 Wh

## 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.

---

## 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](https://www.dji.com/robomaster_app).



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

---

## Технические характеристики

### Конструкция

|         |                                              |
|---------|----------------------------------------------|
| Размеры | Воин: 320×240×270 мм; техник: 410×240×330 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) |
|-------------------------|---------------------------------------------------------|

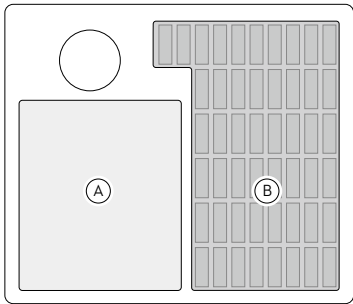
### Аккумулятор Intelligent Battery

|                    |                     |
|--------------------|---------------------|
| Емкость            | 2400 мАч            |
| Напряжение зарядки | 12,6 В              |
| Тип аккумулятора   | Литий-полимерный 3S |
| Энергия            | 25,92 Вт/ч          |

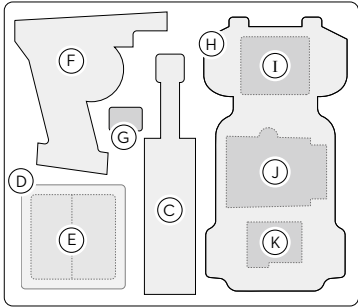
**In the Box / 物品清单 / 物品清單 / Комплект поставки**

Check that all of the following items are in your package. If any item is missing, contact DJI or your local dealer.  
使用本产品之前，请检查产品包装内是否包含以下所有物品。若有缺失，请联系 DJI 或您的代理商。  
使用本產品之前，請檢查包裝中是否有下列所有品項。若有短少任何品項，請聯絡 DJI 或您當地代理商。  
Убедитесь, что в вашем комплекте поставки имеются все нижеперечисленные предметы. Если какой-либо предмет отсутствует, свяжитесь с компанией DJI или местным представителем.

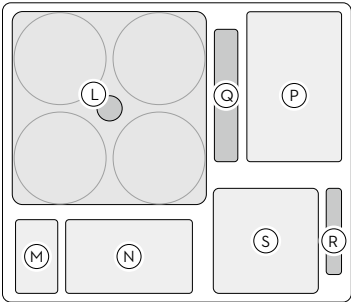
First Layer:  
第一层:  
第一層:  
Первый слой:



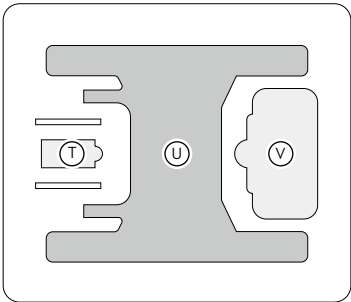
Second Layer:  
第二层:  
第二層:  
Второй слой:



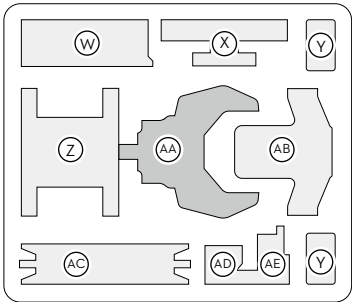
Third Layer:  
第三层:  
第三層:  
Третий слой:



Fourth Layer:  
第四层:  
第四層:  
Четвертый слой:



Fifth Layer:  
第五层:  
第五層:  
Пятый слой:



**A****Manuals**

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

**文档**

- 快速入门指南
- 免责声明和安全概要

**文件**

- 快速入門指南
- 免責聲明和安全概要

**Руководства**

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



×7

**Vision Marker**

视觉标签

視覺標籤

Опознавательный маркер

**B**

×48 (+2)\*

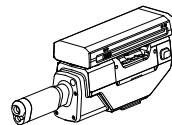
**B1**

Mecanum Wheel Roller

麦轮辊子

麥輪輥子

Ролик колеса Илона

**C**

×1

**C1**

Blaster (Gel Bead Container included)

发射器 (含弹仓)

發射器 (含彈倉)

Бластер (контейнер для гелевых шариков в комплекте)

**D**

×4

**D1**

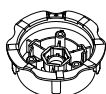
M3508I Brushless Motor and ESC

M3508I 无刷电机电调

M3508I 無刷馬達電控

Бесщеточный двигатель

M3508I и ESC

**E**

×4

**E1**

Damping Ring Bracket

减震圈支架

減震圈支架

Кронштейн

демпфирующего кольца

**E2**

×1

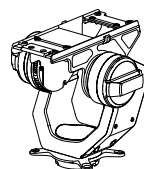
**E2**

Bottled Gel Beads

瓶装水晶弹

瓶装水晶彈

Гелевые шарики в контейнере

**F**

×1

**F1**

Gimbal

云台

雲台

Стабилизатор

**G**

×1

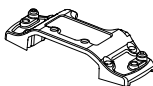
**G1**

Camera

相机

相機

Камера

**H**

×1

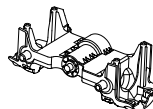
**H1**

Front Axle Cover

前桥上盖

前橋上蓋

Крышка переднего моста



×1

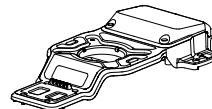
**H2**

Front Axle Module Base

前桥臂

前橋臂

Модульное основание переднего моста



×1

**H3**

Chassis Cover

Attached to the chassis middle frame before delivery.

底盘上盖

出厂时已与中框扣合。

底盤上蓋

出廠時已與中框扣合。

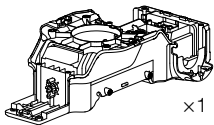
Крышка для шасси  
Крепится к средней раме шасси перед доставкой.

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

\* (+x) 表示包裝內包含此物品備用件的數量為 x。

\* (+x) 表示包裝內包含此物品備用件的數量為 x。

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



x1

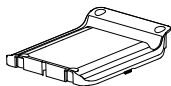
**H4**

Chassis Middle Frame  
(Intelligent Battery  
included)

底盘中框 (含智能电池)

底盤中框 (含智能電池)

Средняя рама шасси  
(с аккумулятором  
Intelligent Battery)



x1

**H5**

Chassis Cabin Cover  
Attached to the chassis  
middle frame before delivery.

底盘仓盖

出厂时已与中框扣合。

底盤倉蓋

出廠時已與中框扣合。

Крышка кабины шасси  
Крепится к средней раме  
шасси перед доставкой.

**I**

x4

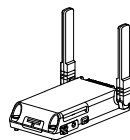
**I1**

Hit Detector

击打检测模块

擊打檢測模組

Детектор ударов

**J**

x1

**J1**

Intelligent Controller

智能中控

智能控制台

Интеллектуальный  
контроллер

**K**

x1

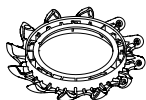
**K1**

Speaker

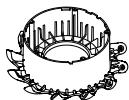
扬声器

揚聲器

Динамик

**L**

x2



x2



x2



x2

**L1**

Left-Threaded Inner Hub

左旋内轮毂

左旋內輪轂

Внутренняя ступица с  
левой резьбой

**L2**

Left-Threaded Outer Hub

左旋外轮毂

左旋外輪轂

Внешняя ступица с левой  
резьбой

**L3**

Right-Threaded Inner Hub

右旋内轮毂

右旋內輪轂

Внутренняя ступица с  
правой резьбой

**L4**

Right-Threaded Outer Hub

右旋外轮毂

右旋外輪轂

Внешняя ступица с правой  
резьбой



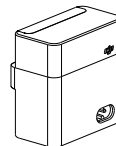
x4



x4



x1

**M**

x1

**L5**

Mecanum Wheel Damping  
Ring

麦轮减震圈

麥輪減震圈

Демпфирующее кольцо  
колеса Илона

**L6**

Motor Mounting Plate

电机座

馬達座

Монтажная пластина  
двигателя

**L7**

Screwdriver Handle

螺丝刀柄

螺絲刀柄

Рукоятка отвертки

**M1**

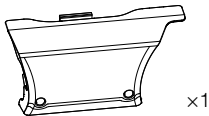
Intelligent Battery Charger

充电器

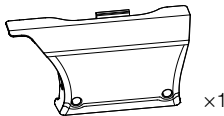
充電器

Зарядное устройство  
аккумулятора Intelligent  
Battery

N



x1



x1



x1

N1

Chassis Left Armor  
底盘左装甲  
底盘左外壳  
Левая броня шасси

N2

Chassis Right Armor  
底盘右装甲  
底盘右外壳  
Правая броня шасси

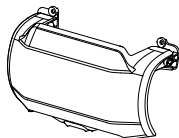
N3

AC Power Cable  
Varies by region.  
充电器 AC 线  
实物根据地区有所不同。  
充電器 AC 線  
實物根據地區有所不同。  
Кабель питания переменного  
тока  
Зависит от региона.

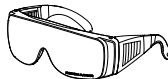
P



x1



x1



x1

Q



x1

P1

Chassis Front Armor  
底盘前装甲  
底盘前外壳  
Передняя броня шасси

P2

Chassis Rear Armor  
底盘后装甲  
底盘後外壳  
Задняя броня шасси

P3

Safety Goggles  
护目镜  
護目鏡  
Защитные очки

Q1

Screw Box A  
A 螺丝盒  
A 螺絲盒  
Коробка A с винтами

R

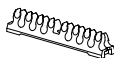


x1

S



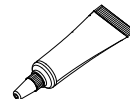
x1



x1



x1



x1

R1

Motion Controller  
运动控制器  
運轉控制器  
Контроллер  
движения

S1

X-Shaped Front Shaft  
Cover  
X 型轴盖  
X 型軸蓋  
Передняя X-образная  
крышка для ступицы

S2

Cable Retainer  
固线器  
固線器  
Фиксатор кабелей

S3

Mecanum Wheel  
Mounting Plate  
麦轮装配盒  
麥輪裝配盒  
Монтажная пластина  
колеса Илона

S4

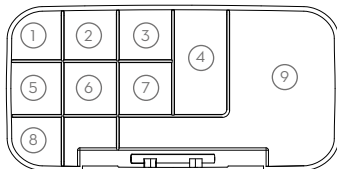
Grease  
润滑脂  
潤滑脂  
Смазка

The screw box A includes the following items:

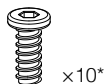
A 螺丝盒内包含以下物品:

A 螺絲盒內包含以下物品:

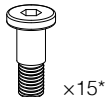
Составляющие коробки А с винтами:



- ① Front Rubber Stop  
缓冲胶垫  
緩衝膠墊  
Передний резиновый упор



- ② T3 Screw  
T3 螺丝  
T3 螺絲  
Винт T3



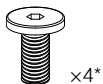
- ③ M3-B Screw  
M3-B 螺丝  
M3-B 螺絲  
Винт M3-B



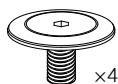
- ④ M3-A Screw  
M3-A 螺丝  
M3-A 螺絲  
Винт M3-A



- ⑤ T2 Screw  
T2 螺丝  
T2 螺絲  
Винт T2



- ⑥ M4-B Screw  
M4-B 螺丝  
M4-B 螺絲  
Винт M4-B



- ⑦ M4-A Screw  
M4-A 螺丝  
M4-A 螺絲  
Винт M4-A



- ⑧ Rubber Shock Ring  
缓冲胶圈  
緩衝膠圈  
Резиновое кольцо амортизатора



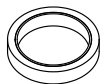
- ⑨ #1 Screwdriver Bit  
#1 螺丝刀头  
#1 螺絲起子頭  
Наконечник отвертки №1

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

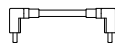
\* 表示该数字包含此物品的备用件数量。

\* 表示該數字包含此物品的備用件數量。

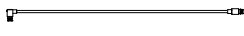
\*Количество запасных предметов, включенных в комплект.



×1

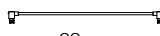


×1



35 cm

×1



23 cm

×2



12 cm

×6

S5

Masking Tape  
美纹胶带  
美紋膠帶  
Маскировочная лента

S6

Camera Cable  
相机连接线  
相機連接線  
Кабель камеры

S7

Data Cables  
数据线  
數據線  
Кабели передачи данных

S8

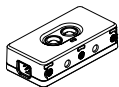
Data Cables  
数据线  
數據線  
Кабели передачи данных

S9

Data Cables  
数据线  
數據線  
Кабели передачи данных

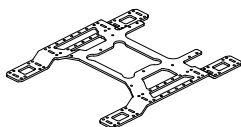


T



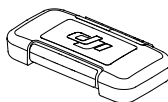
×1

U



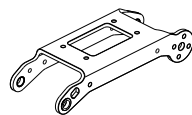
×1

V



×1

W



×1

T1

Infrared Distance Sensor (TOF)

紅外深度传感器

紅外深度傳感器

Инфракрасный датчик расстояния (TOF)

U1

Chassis Extension Platform

底盘拓展基板

底盘拓展基板

Выдвижная платформа шасси

V1

Screw Box B

B 螺丝盒

B 螺絲盒

Коробка В с винтами

W1

Robotic Arm (1 of 2)

机械臂一级臂

機械臂一級臂

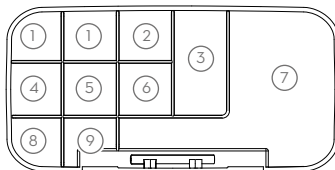
Роботизированная рука (1 из 2)

The screw box B includes the following items:

B 螺丝盒内包含以下物品:

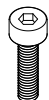
B 螺絲盒內包含以下物品:

Составляющие коробки В с винтами:



×12\*

- ① M3-E Screw  
M3-E 螺丝  
M3-E 螺絲  
Винт M3-E



×10\*

- ② M3-D Screw  
M3-D 螺丝  
M3-D 螺絲  
Винт M3-D



×54\*

- ③ M3-C Screw  
M3-C 螺丝  
M3-C 螺絲  
Винт M3-C



×10\*

- ④ M3 Lock Nut  
M3 防松螺母  
M3 防鬆螺母  
Стопорная гайка M3



×10\*

- ⑤ Cable Clamp  
线卡  
線卡  
Зажим для кабеля



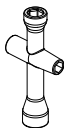
×6\*

- ⑥ M3-H Screw  
M3-H 螺丝  
M3-H 螺絲  
Винт M3-H



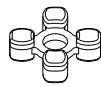
×1

- ⑦ #2 Screwdriver Bit  
#2 螺丝刀头  
#2 螺絲起子頭  
Наконечник отвертки №2



×1

- ⑦ Multi-tool  
多功能扳手  
多功能扳手  
Многофункциональный инструмент



- ⑦ Buffer Ring  
缓冲圈  
緩衝圈  
Защитное кольцо



×2

- ⑧ M3-F Hex Stud  
M3-F 六角螺柱  
M3-F 六角螺柱  
Шестигранный винт M3-F



×4

- ⑨ M3-G Hex Stud  
M3-G 六角螺柱  
M3-G 六角螺柱  
Шестигранный винт M3-G

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

\* 表示该数字包含此物品的备用件数量。

\* 表示該數字包含此物品的備用件數量。

\*Количество запасных предметов, включенных в комплект.

# X



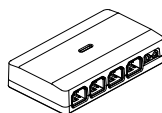
×1



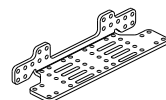
×1



×1



×1



×1

## X1

Robotic Arm  
Connecting Rod #1  
机械臂 #1 连杆  
機械臂 #1 連桿  
Соединительный  
стержень  
роботизированной  
руки №1

## X2

Robotic Arm  
Connecting Rod #2  
机械臂 #2 连杆  
機械臂 #2 連桿  
Соединительный  
стержень  
роботизированной  
руки №2

## X3

Robotic Arm  
Connecting Rod #3  
机械臂 #3 连杆  
機械臂 #3 連桿  
Соединительный  
стержень  
роботизированной  
руки №3

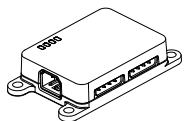
## X4

Power Connector  
Module  
电源转接模块  
電源轉接模組  
Модуль разъема  
питания

## X5

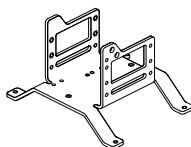
Front Axle Extension  
Platform  
拓展前桥转接  
拓展前橋轉接  
Выдвижная платформа  
переднего моста

# Y

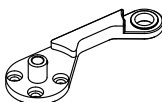


×4

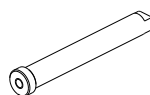
# Z



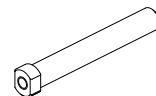
×1



×1



×1



×1

## Y1

Sensor Adapter  
传感器转接模块  
傳感器轉接模組  
Адаптер для датчика

## Z1

Robotic Arm Base  
机械臂基座  
機械臂基座  
База  
роботизированной  
руки

## Z2

Robotic Arm (2 of 2)  
Connecting Rod  
机械臂二级臂连杆  
機械臂二級臂連桿  
Соединительный  
стержень  
роботизированной  
руки (2 из 2)

## Z3

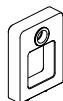
Robotic Arm (2 of 2)  
Long Rod  
机械臂二级臂长支撑杆  
機械臂二級臂長支撐桿  
Длинный стержень  
роботизированной  
руки (2 из 2)

## Z4

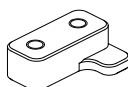
Robotic Arm (2 of 2)  
Short Rod  
机械臂二级臂短支撑杆  
機械臂二級臂短支撐桿  
Короткий стержень  
роботизированной  
руки (2 из 2)



×1



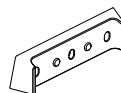
×1



×1



×1



×1

## Z5

Robotic Arm Limit  
Block  
机械臂限位块  
機械臂限位塊  
Блок  
роботизированной  
руки

## Z6

Robotic Arm Support  
Base  
机械臂支撑座  
機械臂支撐座  
Основание  
роботизированной  
руки

## Z7

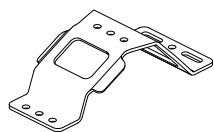
Robotic Arm Cable  
Fixer  
机械臂理线块  
機械臂理線塊  
Фиксатор кабеля  
роботизированной  
руки

## Z8

Robotic Arm Triangle  
Link  
机械臂三角连杆臂  
機械臂三角連桿臂  
Треугольный  
соединитель  
роботизированной  
руки

## Z9

TOF Mounting Bracket  
红外深度传感器基座  
紅外深度傳感器基座  
Крепление TOF



x1

**Z10**  
Speaker Support  
Extension  
拓展扬声器座  
拓展揚聲器座  
Удлинение крепления  
для динамика



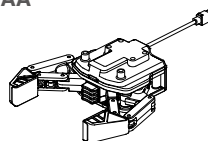
x1

**Z11**  
Servo Gear  
舵盘  
舵盤  
Колесо сервомотора



x1

**Z12**  
Servo Gear Buffer  
缓冲舵盘  
緩衝舵盤  
Буфер колеса  
сервомотора

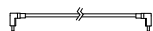
**AA****AB**

x1

x1

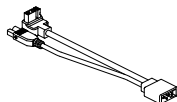
**AA1**  
Gripper  
机械爪  
機械爪  
Схват

**AB1**  
Rear Extension  
Platform  
底盘拓展尾板  
底盤拓展尾板  
Выдвижная платформа  
заднего моста



x1

**AB2**  
Camera Extension  
Cable  
相机连接延长线  
相機連接延長線  
Удлинитель камеры



x1

**AB3**  
Y-Cable  
Y 型电源线  
Y 型電源線  
Разветвитель

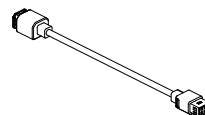
**AB4**

9 cm x1

**AB5**

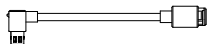
14 cm x3

Data Cables  
数据线  
數據線  
Кабели передачи  
данных



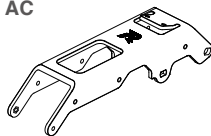
x1

**AB6**  
Extension Cable  
直头延长线  
直頭延長線  
Удлинитель



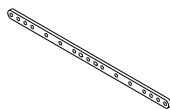
x1

**AB7**  
L-shaped Extension  
Cable  
弯头延长线  
彎頭延長線  
L-образный  
удлинитель

**AC**

x1

**AC1**  
Robotic Arm (2 of 2)  
机械臂二级臂  
機械臂二級臂  
Роботизированная  
рука (2 из 2)



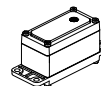
x2

**AC2**  
Straight Connecting  
Rod  
拓展连杆  
拓展連桿  
Прямой соединительный  
стержень

**AD**

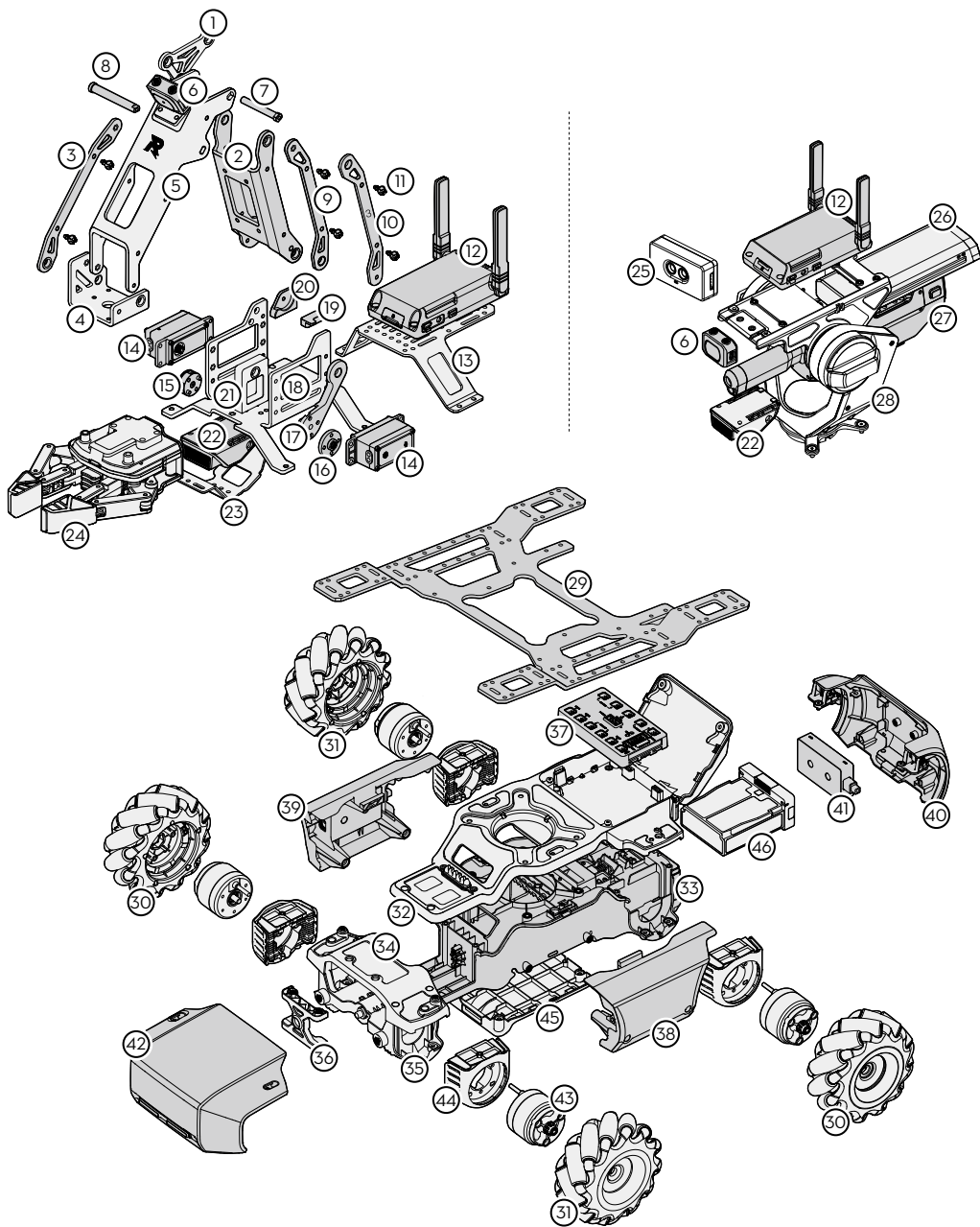
x1

**AD1**  
Robotic Arm Endpoint  
Bracket  
机械臂末端接口  
機械臂末端接口  
Кронштейн крепления  
роботизированной руки

**AE**

x2

**AE1**  
Servo  
舵机  
舵機  
Сервомотор



## Overview

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

## 部件介绍

- |               |              |             |                   |
|---------------|--------------|-------------|-------------------|
| 1. 机械臂三角连杆臂   | 13. 底盘拓展尾板   | 25. 红外深度传感器 | 37. 运动控制器         |
| 2. 机械臂一级臂     | 14. 舵机       | 26. 弹仓      | 38. 底盘左装甲         |
| 3. 机械臂 #1 连杆  | 15. 缓冲陀螺     | 27. 发射器     | 39. 底盘右装甲         |
| 4. 机械臂末端接口    | 16. 陀螺       | 28. 云台      | 40. 底盘后装甲         |
| 5. 机械臂二级臂     | 17. 机械臂二级臂连杆 | 29. 底盘拓展基板  | 41. 击打检测模块        |
| 6. 相机         | 18. 机械臂基座    | 30. 左旋麦克纳姆轮 | 42. 底盘前装甲         |
| 7. 机械臂二级臂短支撑杆 | 19. 机械臂理线块   | 31. 右旋麦克纳姆轮 | 43. M3508I 无刷电机电调 |
| 8. 机械臂二级臂长支撑杆 | 20. 机械臂限位块   | 32. 底盘上盖    | 44. 电机座           |
| 9. 机械臂 #2 连杆  | 21. 机械臂支撑座   | 33. 底盘中框    | 45. 底盘仓盖          |
| 10. 机械臂 #3 连杆 | 22. 扬声器      | 34. 前桥上盖    | 46. 智能电池          |
| 11. 线卡        | 23. 拓展扬声器座   | 35. 前桥臂     |                   |
| 12. 智能中控      | 24. 机械爪      | 36. X 型轴盖   |                   |

## 零组件介绍

- |               |              |             |                   |
|---------------|--------------|-------------|-------------------|
| 1. 机械臂三角连杆臂   | 13. 底盘拓展尾板   | 25. 红外深度传感器 | 37. 运转控制器         |
| 2. 机械臂一级臂     | 14. 舵机       | 26. 弹仓      | 38. 底盘左外壳         |
| 3. 机械臂 #1 连杆  | 15. 缓冲陀螺     | 27. 发射器     | 39. 底盘右外壳         |
| 4. 机械臂末端接口    | 16. 陀螺       | 28. 云台      | 40. 底盘后外壳         |
| 5. 机械臂二级臂     | 17. 机械臂二级臂连杆 | 29. 底盘拓展基板  | 41. 击打检测模组        |
| 6. 相机         | 18. 机械臂基座    | 30. 左旋麦克纳姆轮 | 42. 底盘前外壳         |
| 7. 机械臂二级臂短支撑杆 | 19. 机械臂理线块   | 31. 右旋麦克纳姆轮 | 43. M3508I 无刷马达电控 |
| 8. 机械臂二级臂长支撑杆 | 20. 机械臂限位块   | 32. 底盘上盖    | 44. 马达座           |
| 9. 机械臂 #2 连杆  | 21. 机械臂支撑座   | 33. 底盘中框    | 45. 底盘仓盖          |
| 10. 机械臂 #3 连杆 | 22. 扬声器      | 34. 前桥上盖    | 46. 智能电池          |
| 11. 线卡        | 23. 拓展扬声器座   | 35. 前桥臂     |                   |
| 12. 智能控制台     | 24. 机械爪      | 36. X 型轴盖   |                   |

## 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 Х-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

# Preparation



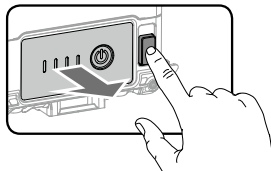
Wear the safety goggles to avoid injuring your eyes while assembling the components.

## 1. Preparing the Gel Beads

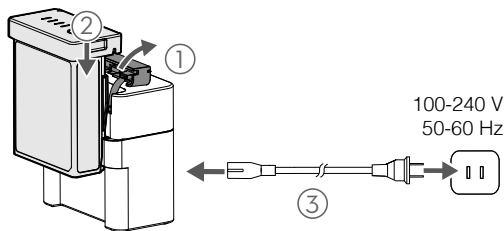


Refer to the label on the bottle for more information on how to soak the gel beads properly before assembly.

## 2. Charging the Battery

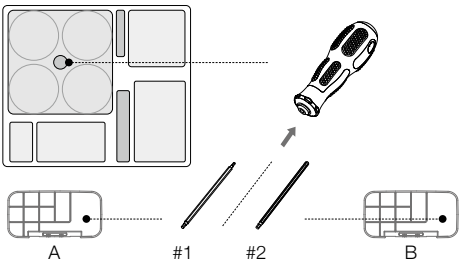


Charge the battery to bring it out of hibernation before using for the first time.



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.

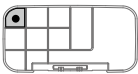
## 4. Legend



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.



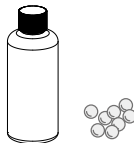
Follow the instructions for cable connection and wiring to avoid cable damage.

# 安装准备



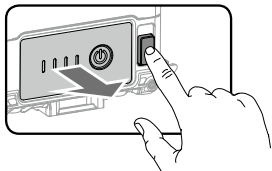
安装时请佩戴护目镜，以防零件损伤眼睛。

## 1. 准备水晶弹

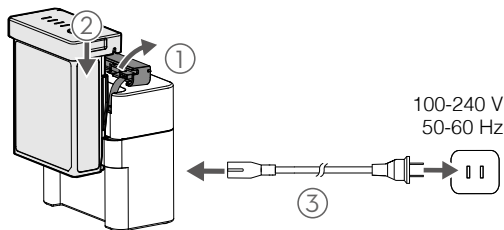


安装前，参考水晶弹瓶身的描述  
泡发适量水晶弹。

## 2. 充电

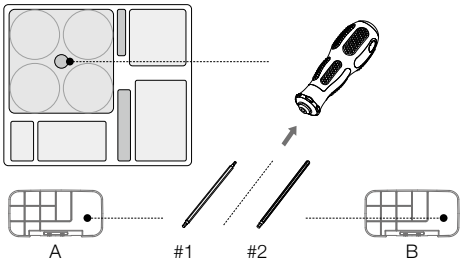


首次使用时，需要对电池进行充电以唤醒电池。



完全充满约需 1 小时 30 分钟

## 3. 准备螺丝刀



包装内附带螺丝刀柄及两个刀头。#1 螺丝刀头配合 A 螺丝盒，小头适用于 T2 螺丝，大头适用于其余螺丝。  
#2 螺丝刀头配合 B 螺丝盒，仅使用小头，无需用到大头。安装时请根据所使用的螺丝选择刀头。

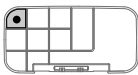
## 4. 图例



表示安装步骤中所需的配件及其规格型号、数量。例如，此图表示需要 6 颗型号为 M3-A 的螺丝。



表示安装步骤中的图示为机器人的底部视图。



表示所需配件在螺丝盒中的位置。

## 5. 连线规则

黑色线连接到黑色接口，橙色线连接到橙色接口，  
红色线连接到红色接口。

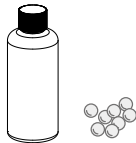
 请按照规范进行连线和走线，避免压坏连接线。



# 安裝準備

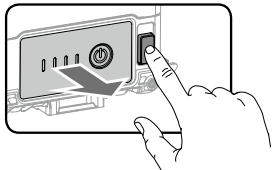
 安裝時請佩戴護目鏡，以防零件損傷眼睛。

## 1. 預備水晶彈

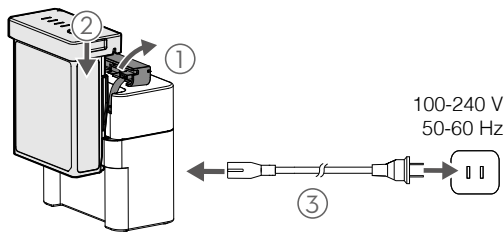


安裝前，參考水晶彈瓶身的描述  
泡發適量水晶彈。

## 2. 充電

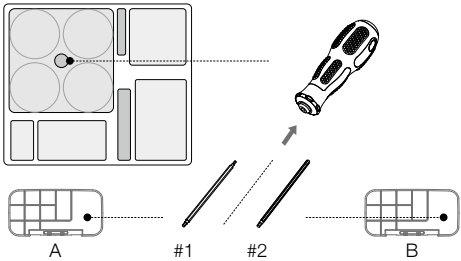


首次使用時，需要對電池進行充電以喚醒電池。



完全充飽電約需 1 小時 30 分鐘

## 3. 準備螺絲起子



包裝內附帶螺絲起子手柄及兩個起子頭。#1 螺絲起子頭配合 A 螺絲盒，小頭適用於 T2 螺絲，大頭適用於其餘螺絲。#2 螺絲起子頭配合 B 螺絲盒，僅使用小起子頭，無需使用大起子頭。安裝時請根據所使用的螺絲選擇起子頭。

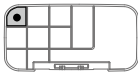
## 4. 圖例



表示安裝步驟中所需的配件及其規格  
型號、數量。例如，此圖表示需要 6  
顆型號為 M3-A 的螺絲。



表示安裝步驟中的圖示為機器人的底  
部視圖。



表示所需配件在螺絲盒中的位置。

## 5. 連線規則

黑色線連接黑色接口，橙色線連接橙色接口，紅色  
線連接紅色接口。



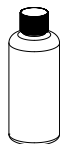
請按照規範進行連線和配線，避免壓壞連接線。

## Подготовка



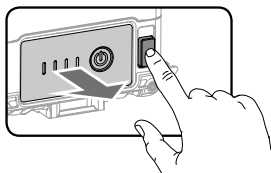
Наденьте защитные очки, чтобы не повредить глаза при сборке компонентов.

### 1. Подготовка гелевых шариков

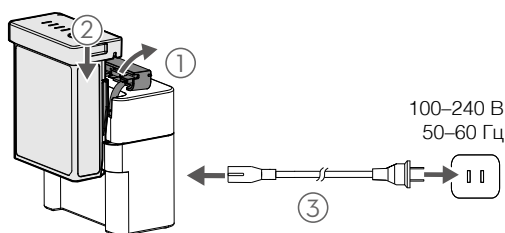


См. информацию на этикетке контейнера о том, как правильно замочить гелевые шарики перед сборкой.

### 2. Зарядка аккумулятора

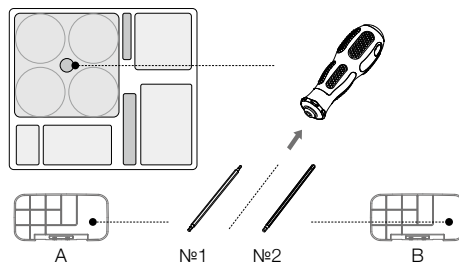


Перед первым использованием зарядите аккумулятор, чтобы вывести его из спящего режима.



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 А. Меньший конец предназначен для винтов Т2, а больший – для других винтов в этой коробке. Наконечник №2 используется для винтов из коробки В. Меньший конец предназначен для всех винтов этой коробки, а больший конец не используется. Используйте винты с подходящим наконечником.

### 4. Условные обозначения



Относится к соответствующим аксессуарам и включает такую информацию о модели винтов и их количестве. Например, описание на этом рисунке указывает, что требуется шесть винтов модели М3-А.



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.

Assembly Guide / 安装说明 / 安裝說明 /Руководство по сборке

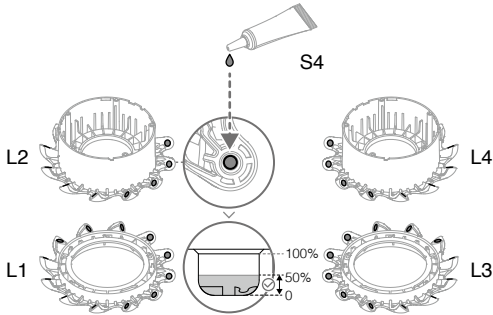
Each item has a code. Refer to the In the Box section and check the corresponding code to find out where each item is located in the package.

安裝所需的各個部件可根據編號在物品清單標示的對應位置中找到。

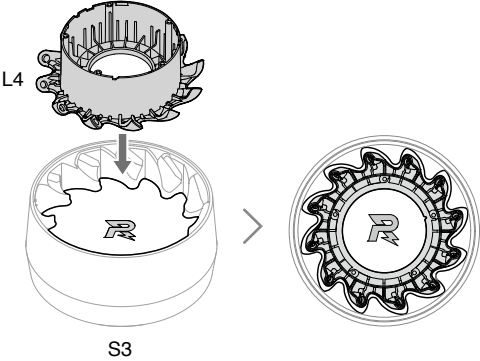
安裝所需的各個部件可根據編號在物品清單標示的對應位置中找到。

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

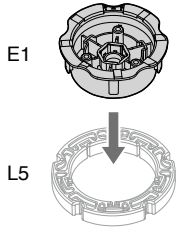
1



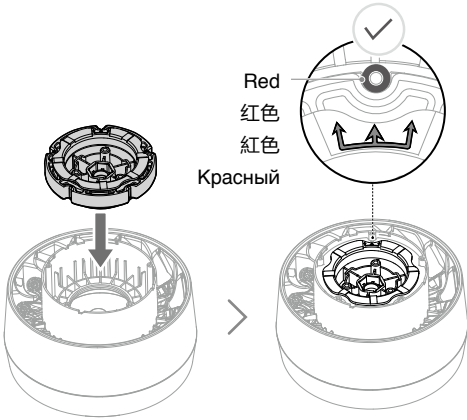
2



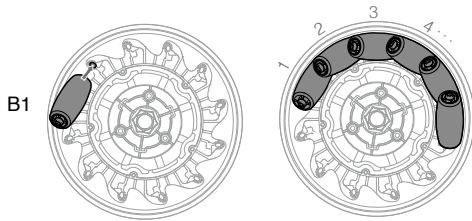
3



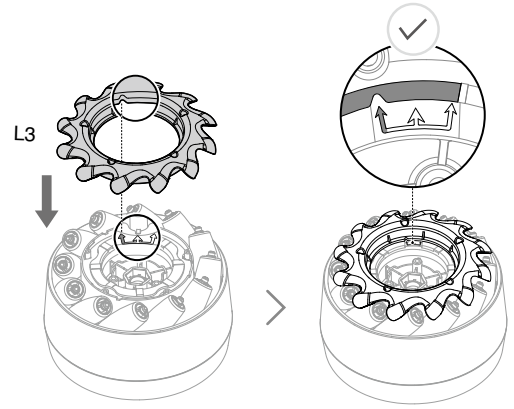
4



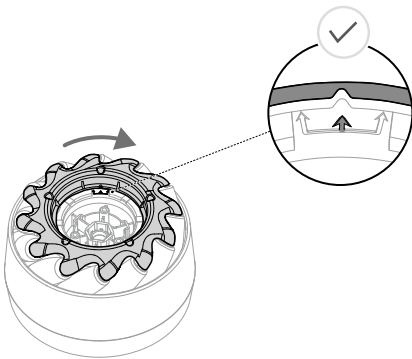
5



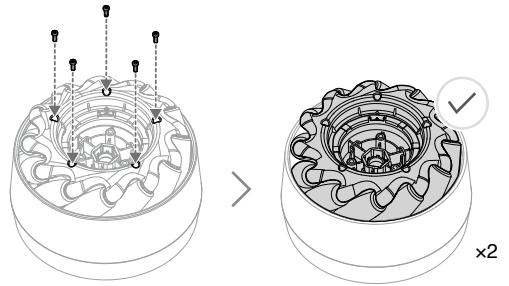
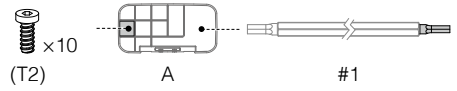
6



7



8

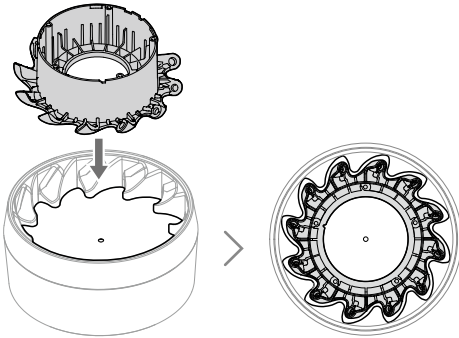


9



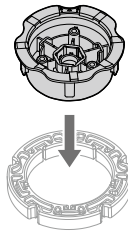
10

L2



E1

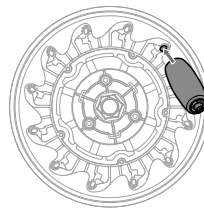
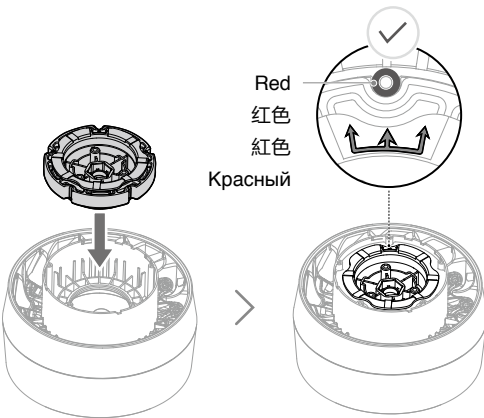
L5



11

12

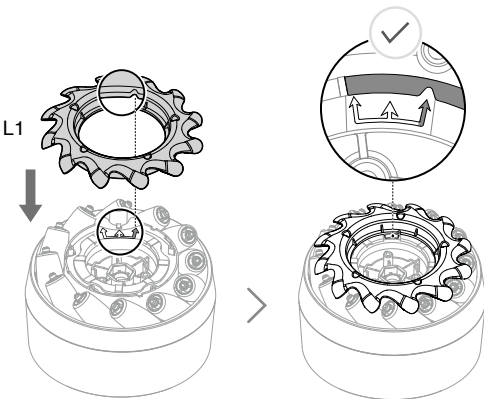
Red  
红色  
紅色  
Красный



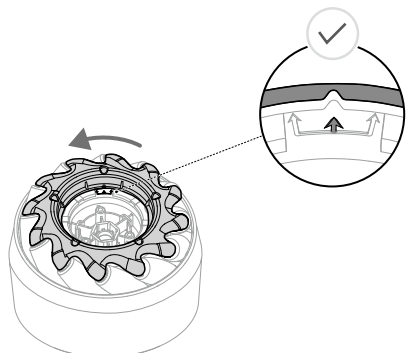
B1



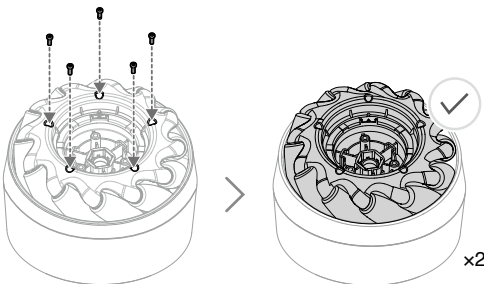
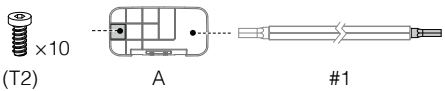
13



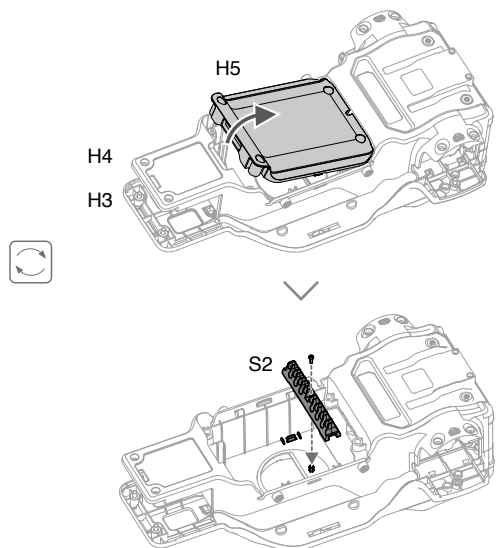
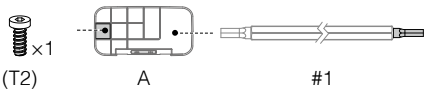
14

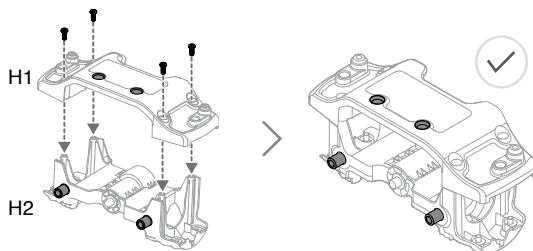
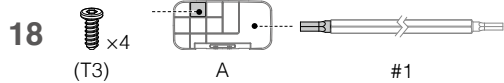
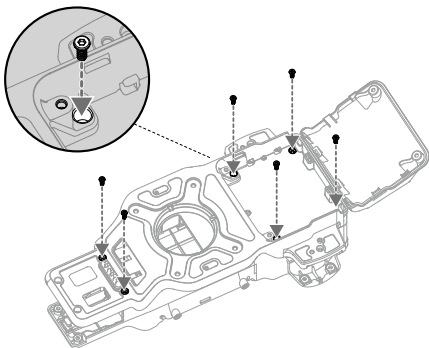
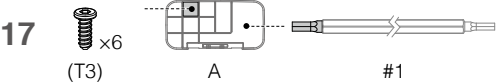


15

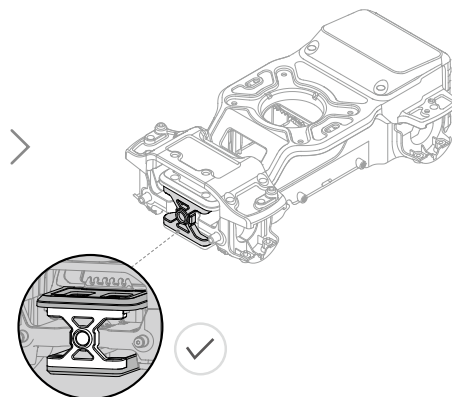
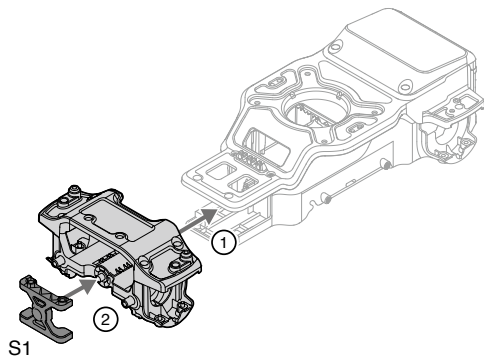


16

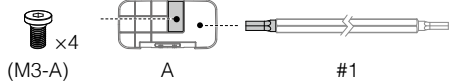




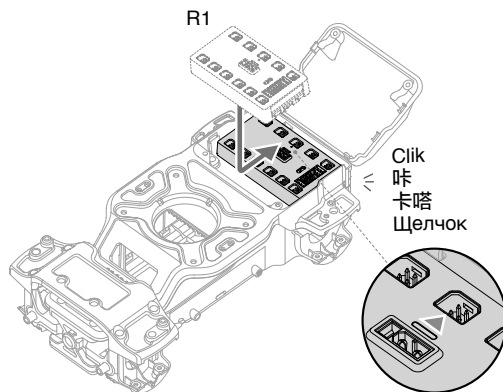
**19**



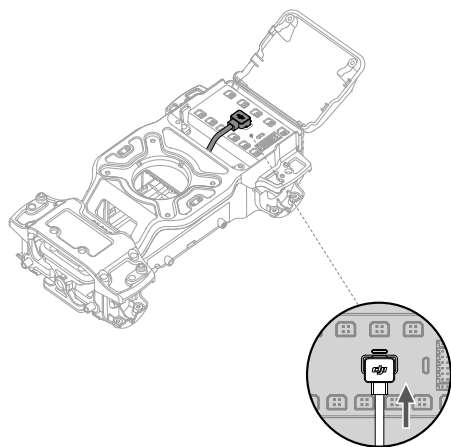
20



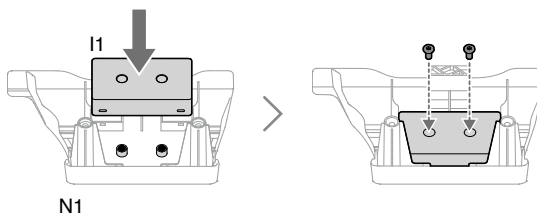
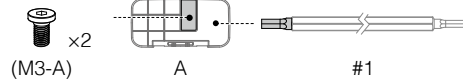
21



22

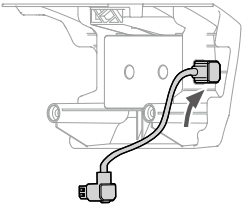
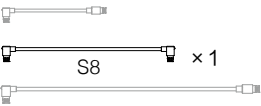


23

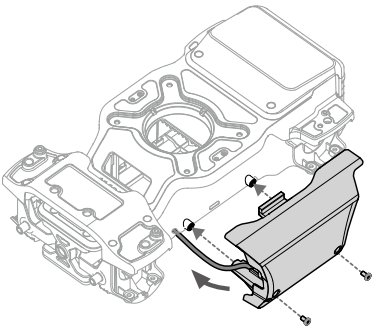
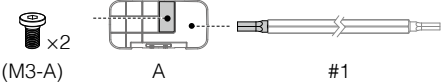




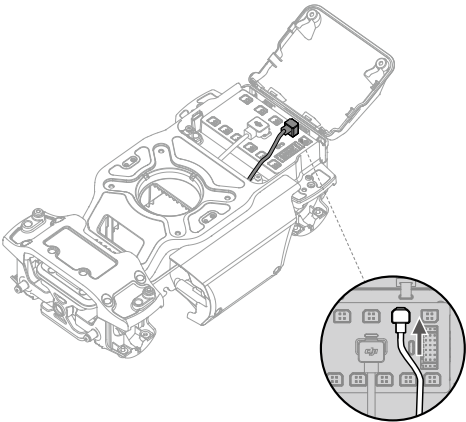
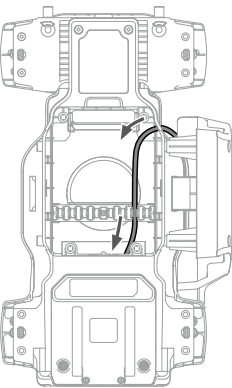
24



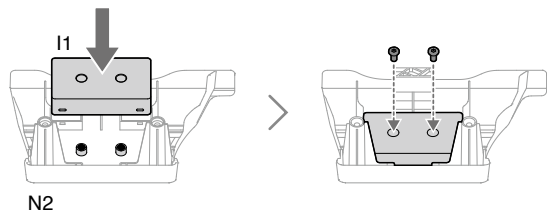
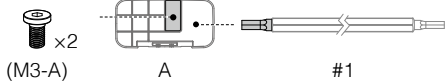
25



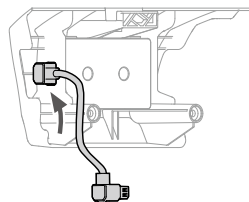
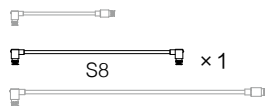
26



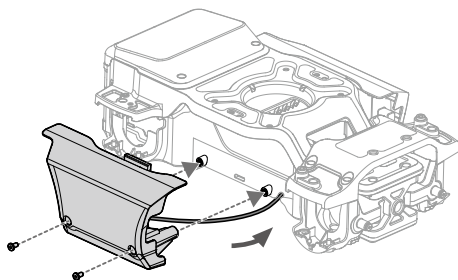
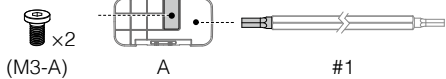
27



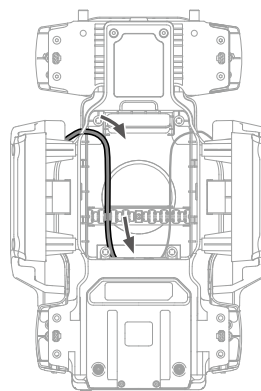
28



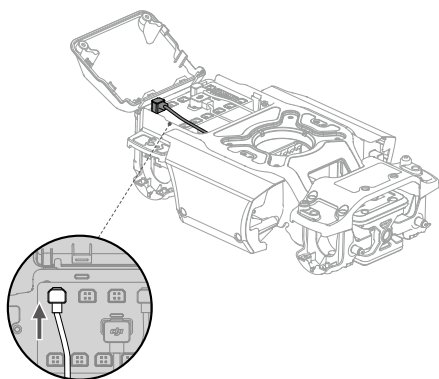
29



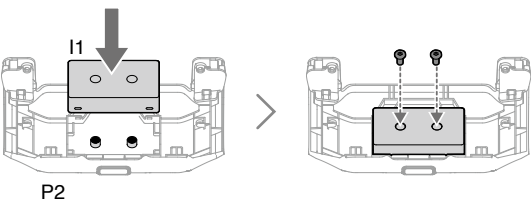
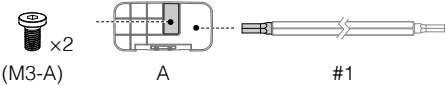
30



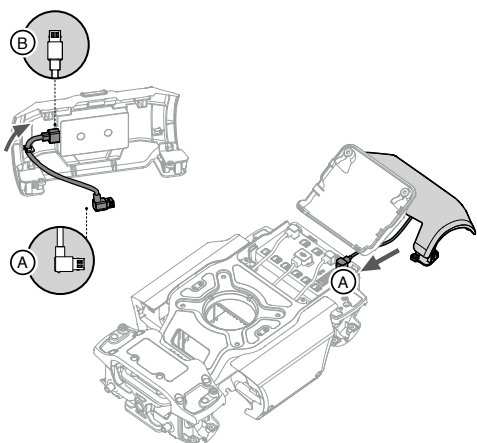
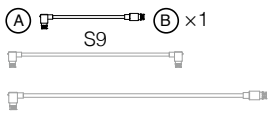
31



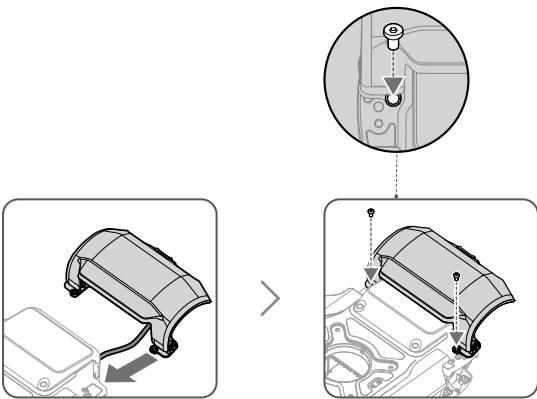
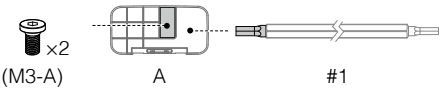
32



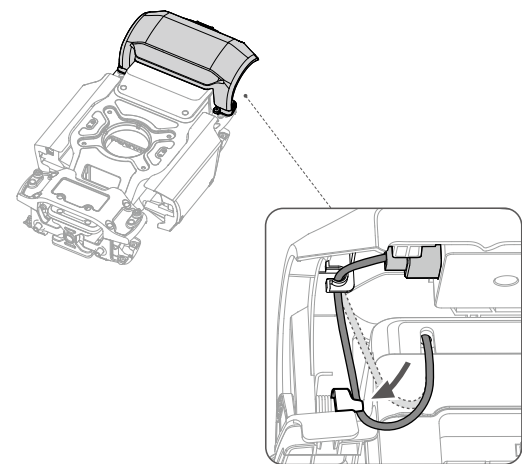
33



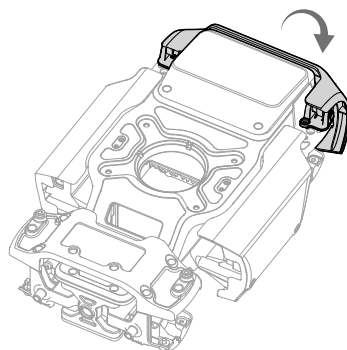
34



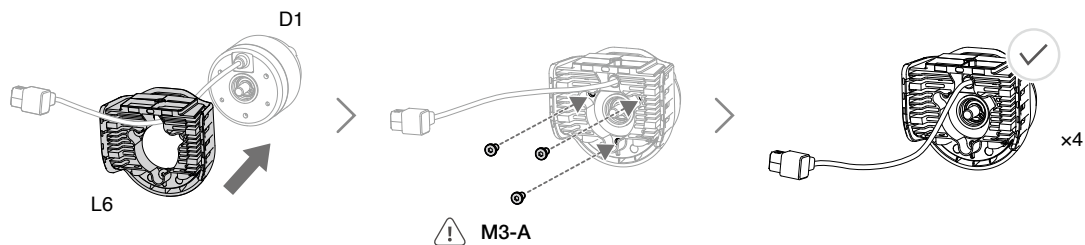
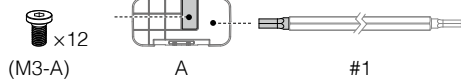
35



36



37



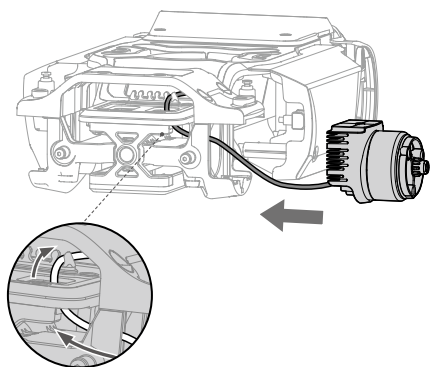
Make sure to use the specified screw. Otherwise, the part may be damaged.

请务必按要求正确使用螺丝，错误使用螺丝可能造成部件损坏。

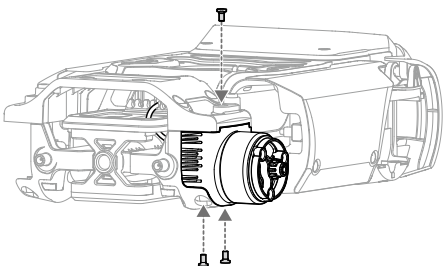
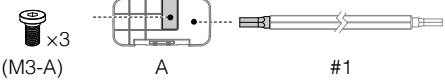
必須按要求妥當使用螺絲，錯誤使用螺絲可能導致零組件損壞。

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

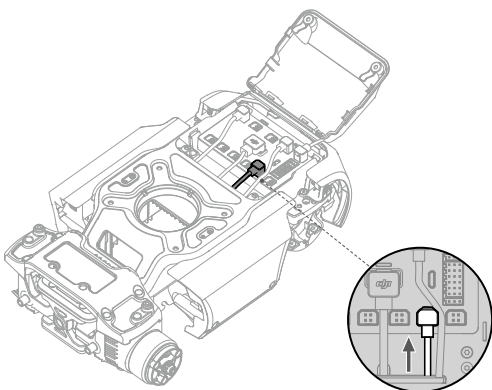
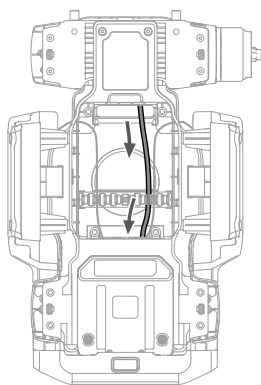
38



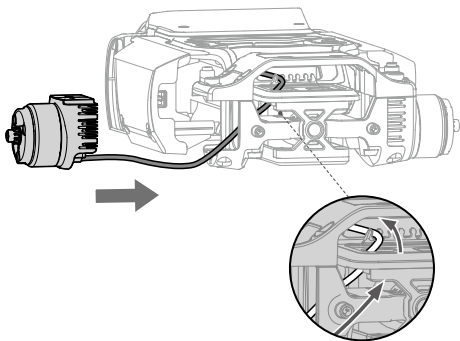
39



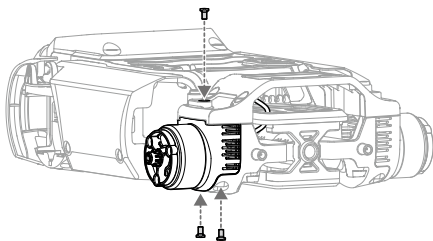
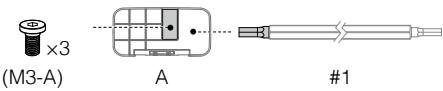
40



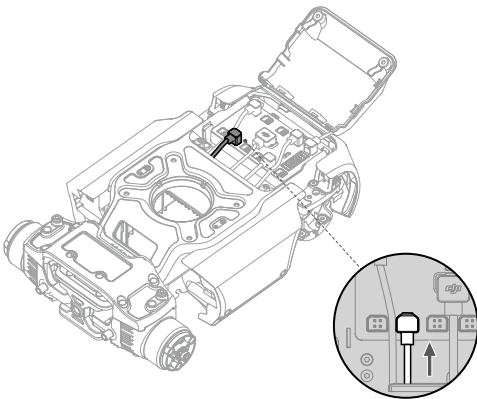
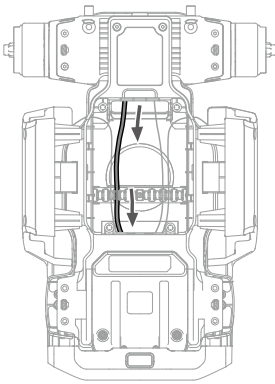
41



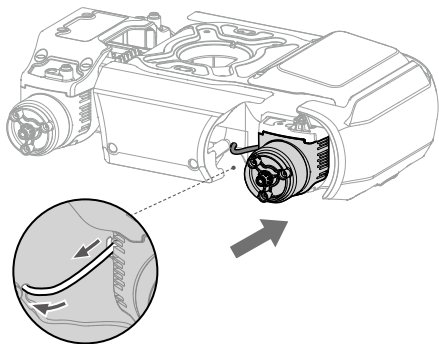
42



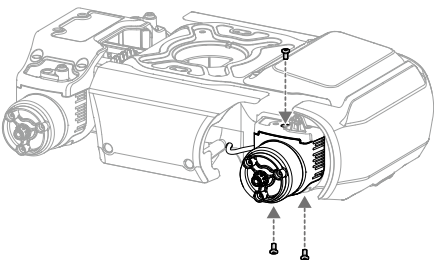
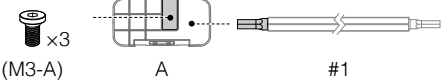
43



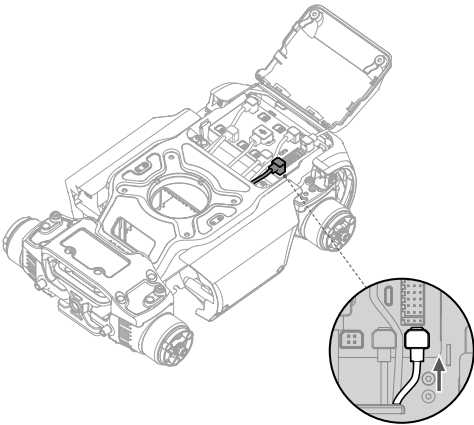
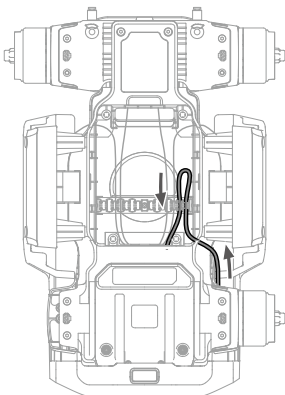
44



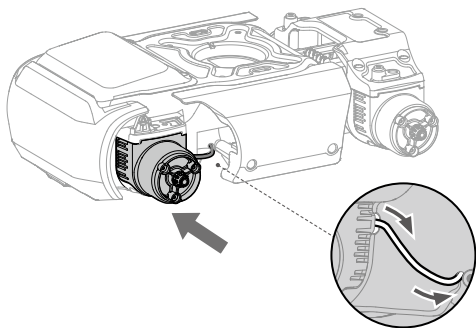
45



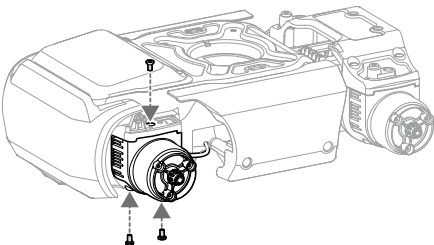
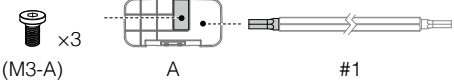
46



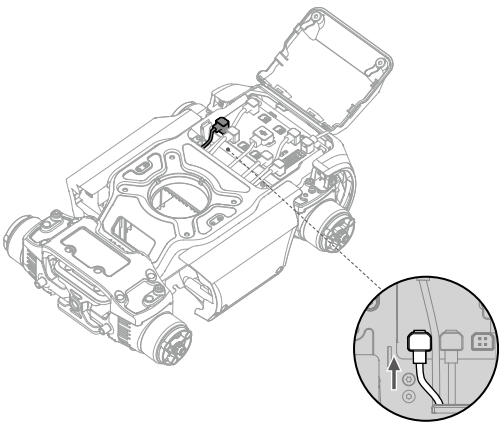
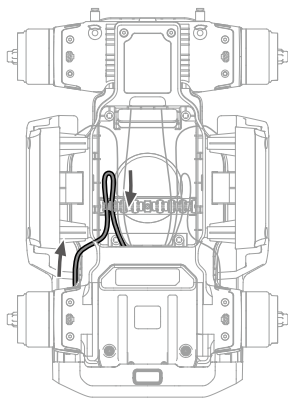
47



48

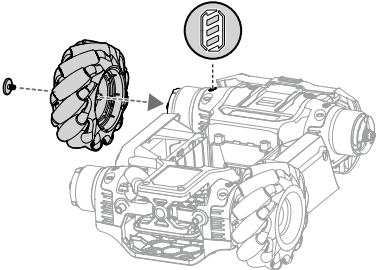
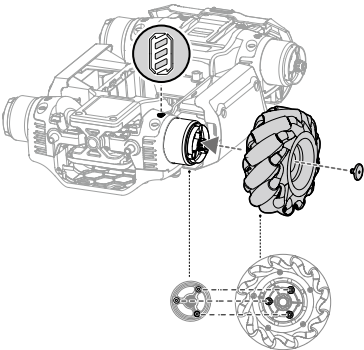
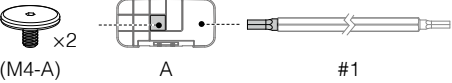


49

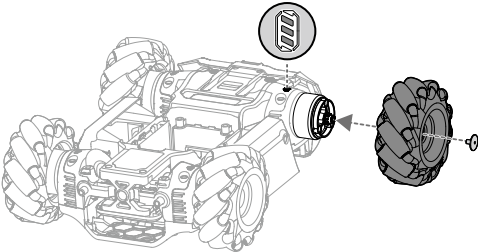
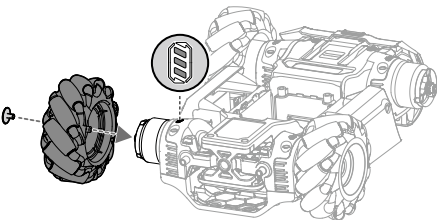
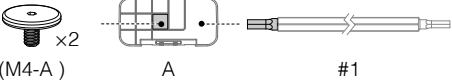




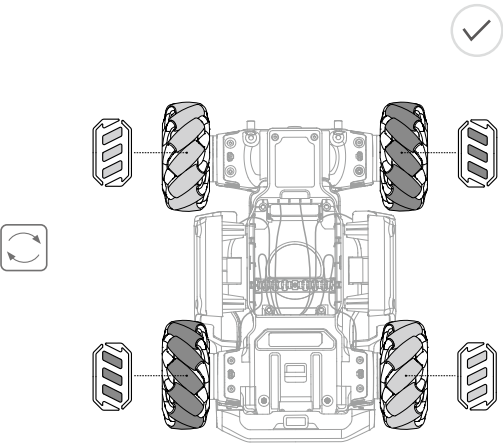
50



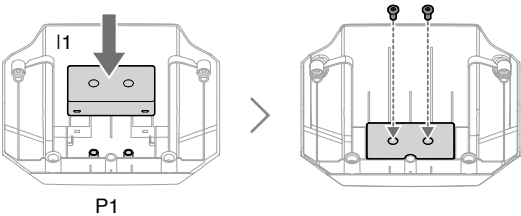
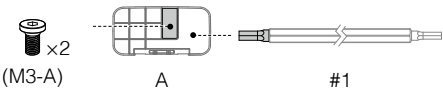
51



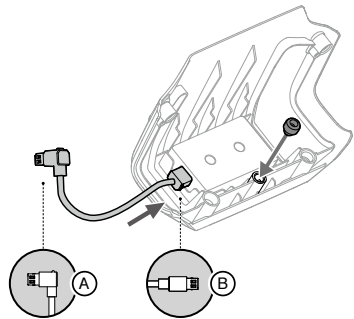
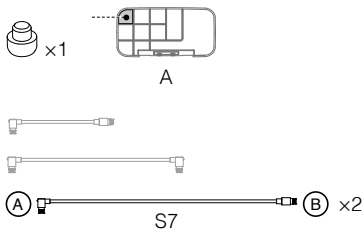
52



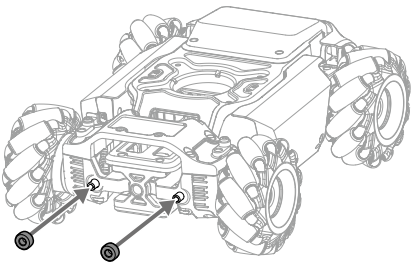
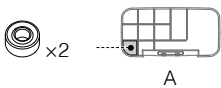
53



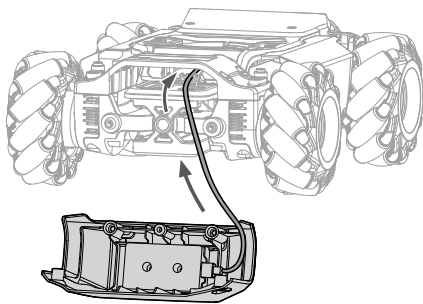
54



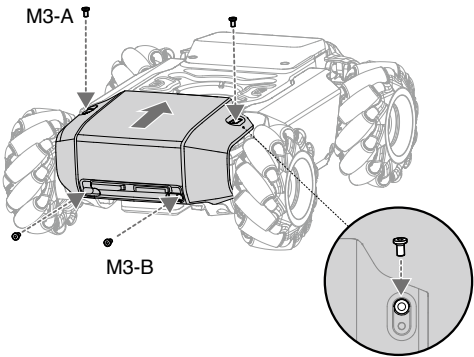
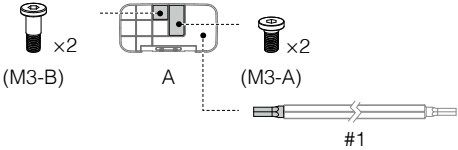
55



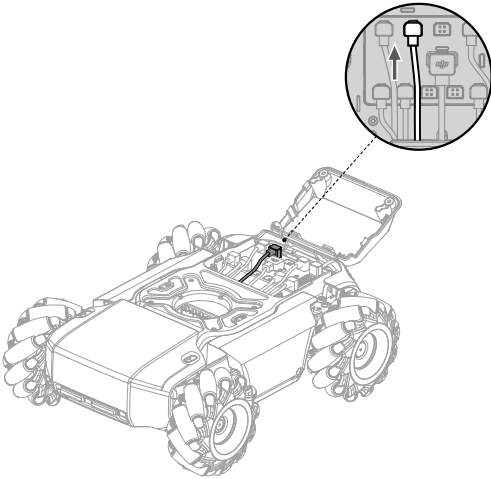
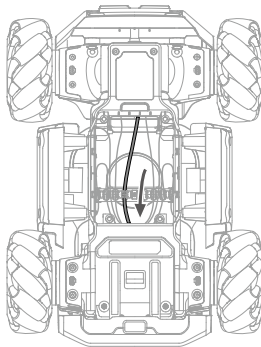
56



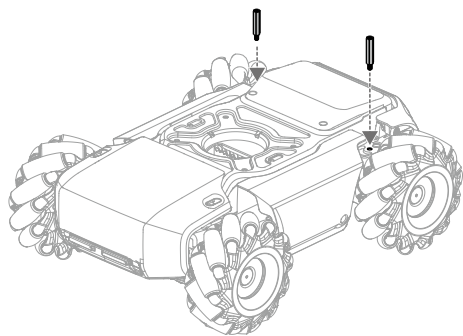
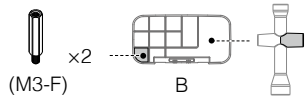
57



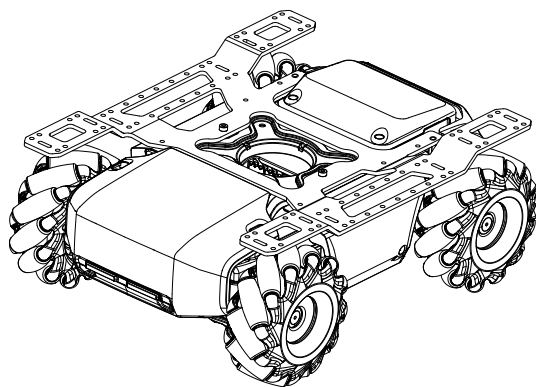
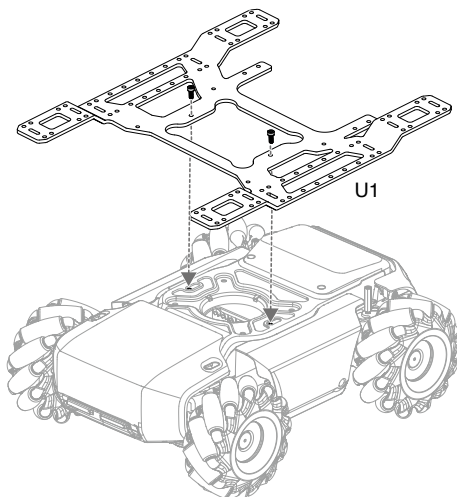
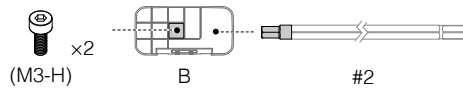
58



59



60

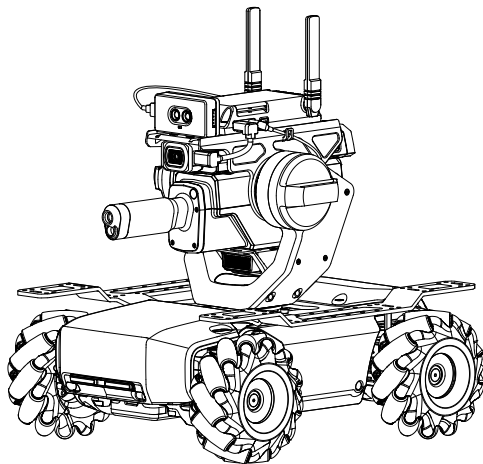


Follow Steps 61-80 to set up the Warrior form.

安裝成為步兵機器人，請查看步驟 61-80。

安裝成為步兵機器人，請查閱步驟 61-80。

Выполните шаги 61–80, чтобы собрать робота для использования в режиме «Воин».



Follow Steps 81-113 to set up the Engineer form.

安裝成為工程機器人，請查看步驟 81-113。

安裝成為工程機器人，請查閱步驟 81-113。

Выполните шаги 81–113, чтобы собрать робота для использования в режиме «Техник».

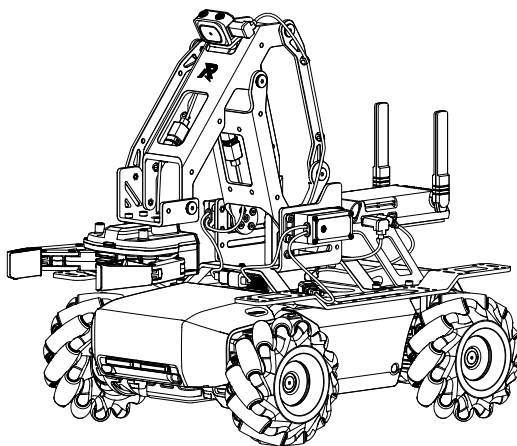


DO NOT hit or suddenly pull the Robotic Arm. Otherwise, the Robotic Arm will impact and damage the servo.

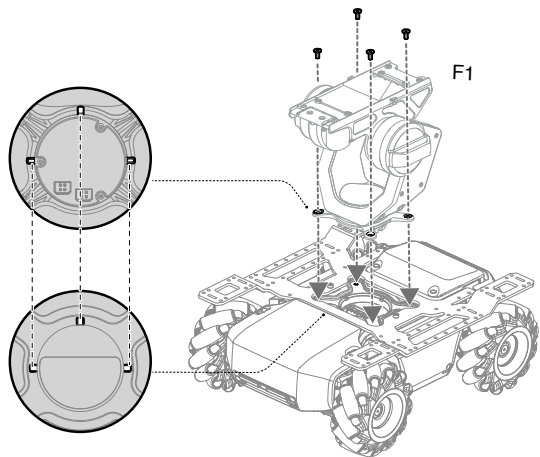
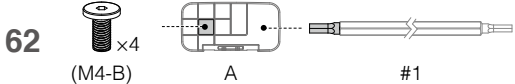
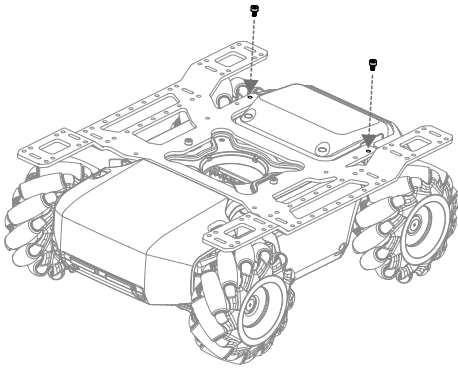
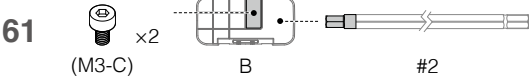
切勿快速拉扯或撞擊機械臂，否則機械臂將帶給舵機劇烈沖擊，導致舵機損壞。

切勿快速拉扯或撞擊機械臂，否則機械臂會劇烈衝擊舵機，導致舵機損壞。

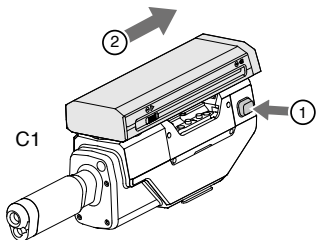
НЕ ударяйте и не тяните внезапно за роботизированную руку. В противном случае роботизированная рука может ударить и повредить сервомотор.



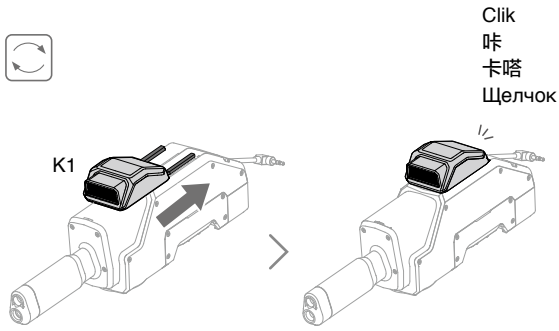
Setting up the Warrior Form / 安裝成為步兵机器人 / 安裝成為步兵機器人 / Настройка режима «Воин»



**63**

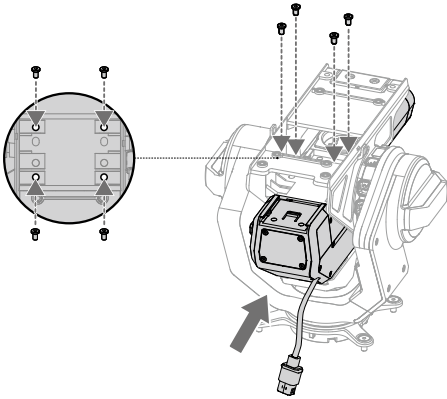
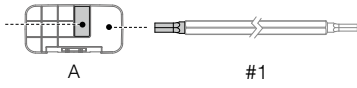


**64**

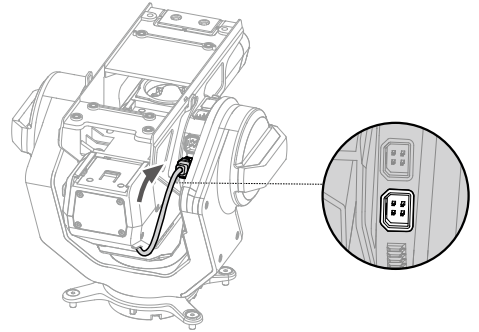


65

×4  
(M3-A)

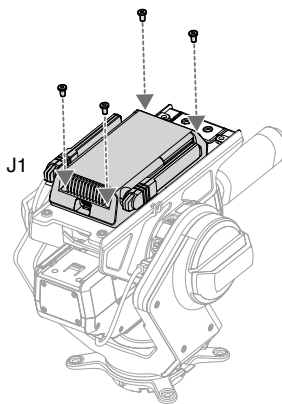
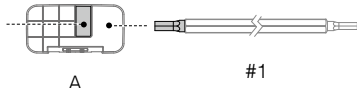


66

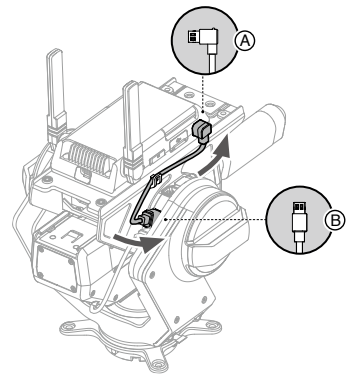
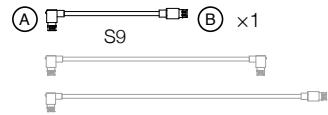


67

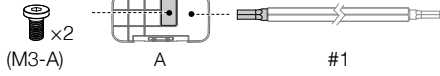
×4  
(M3-A)



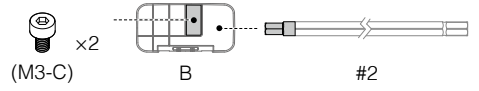
68



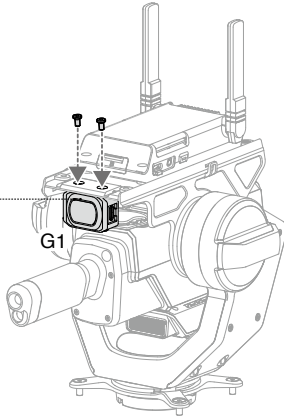
69



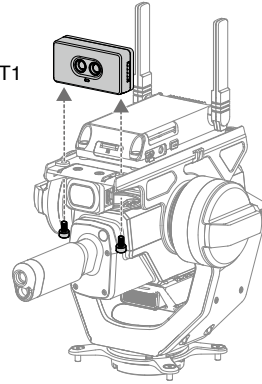
70



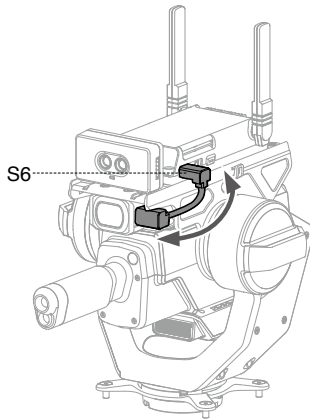
DJI



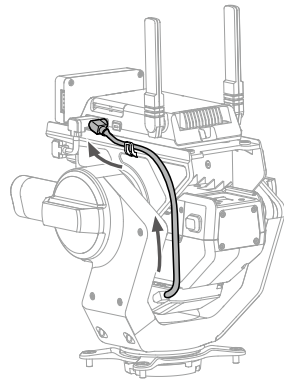
T1



71

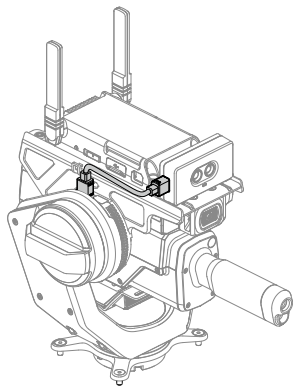
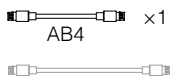


72

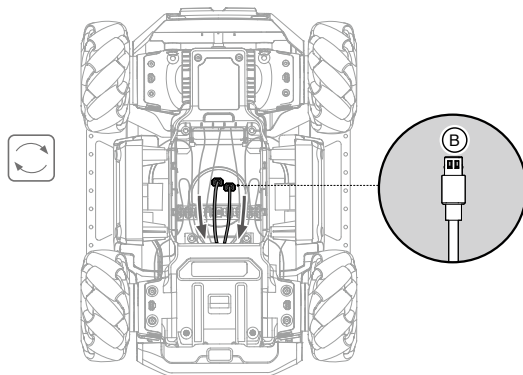
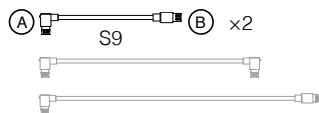




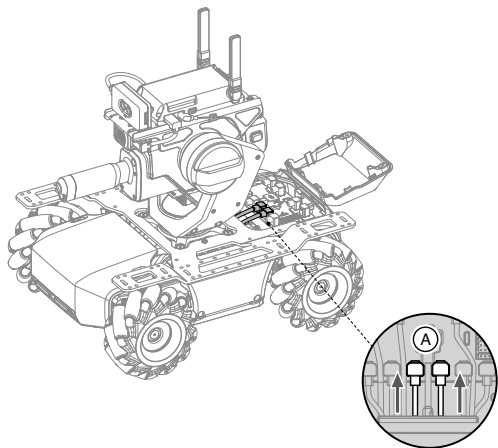
73



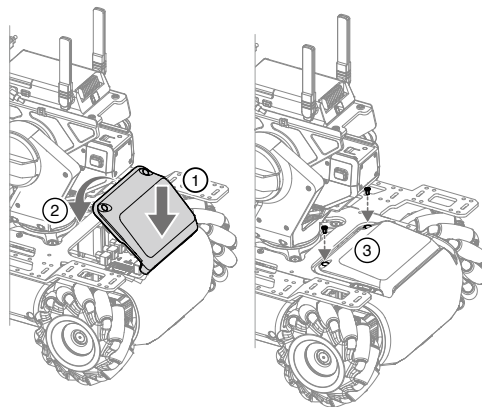
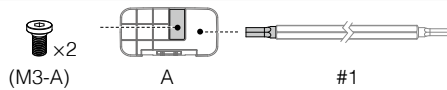
74



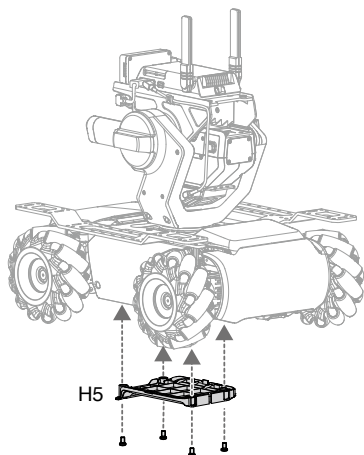
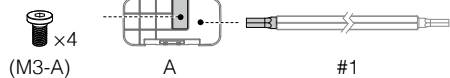
75



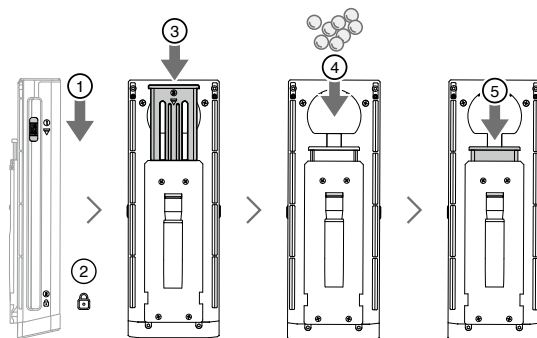
76



77



78



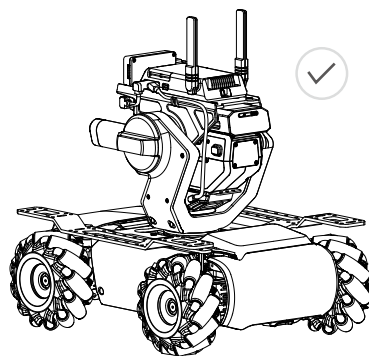
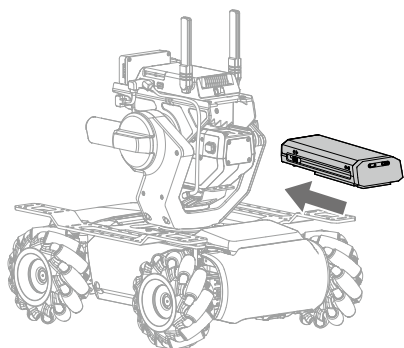
Make sure to soak gel beads before use. Refer to the label on the bottle for more information.

務必使用已泡發的水晶彈，詳細操作請參考水晶彈瓶身的描述。

必須使用已泡發的水晶彈，具體操作請查看水晶彈瓶身的說明。

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

79



## Powering On and Activating Warrior Form

开启并激活步兵机器人

啟用步兵機器人

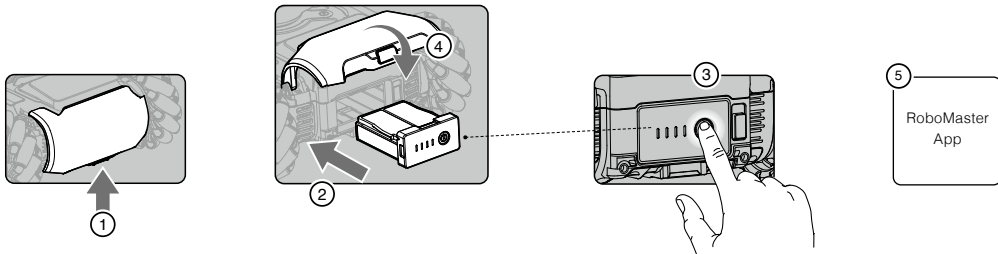
### Включение и активация режима «Воин»

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.

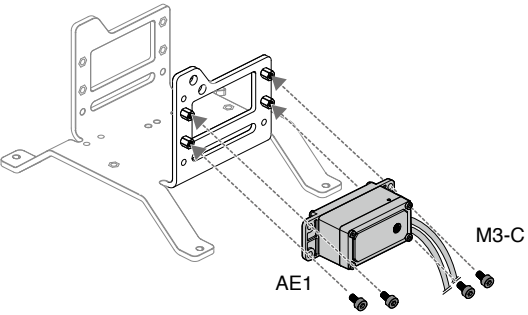
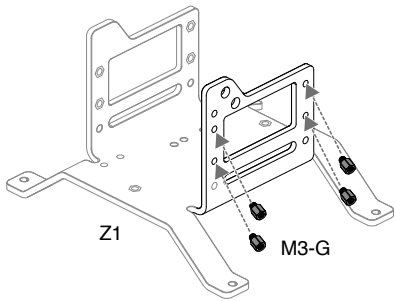
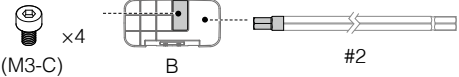
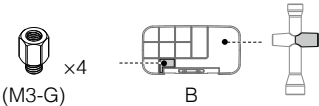
安裝智能電池至步兵機器人，長按智能電池的電源按鍵開啟步兵機器人，然後連接至 App 進行激活。

將智能電池裝入步兵機器人，長按電池電源按鍵開啟步兵機器人，然後連接 app 進行啟用操作。

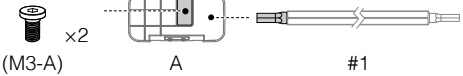
Вставьте аккумулятор Intelligent Battery в робота, нажмите и удерживайте кнопку питания на аккумуляторе, чтобы включить его, затем откройте приложение для активации режима.



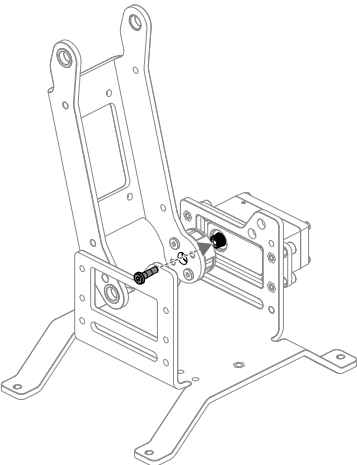
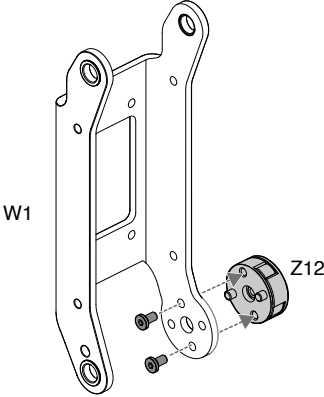
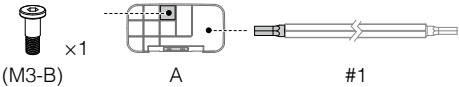
81



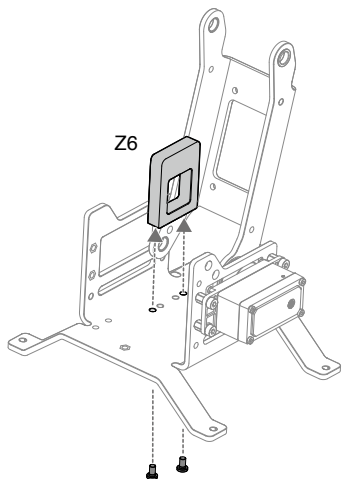
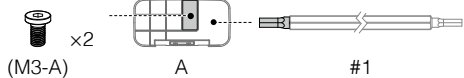
82



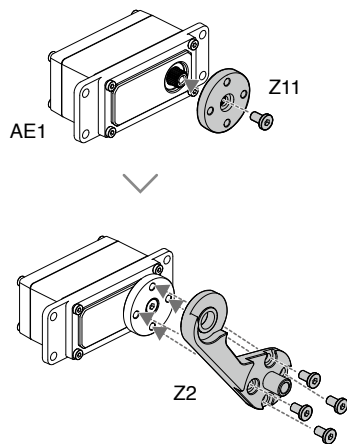
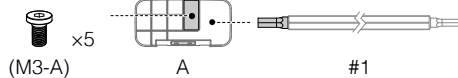
83



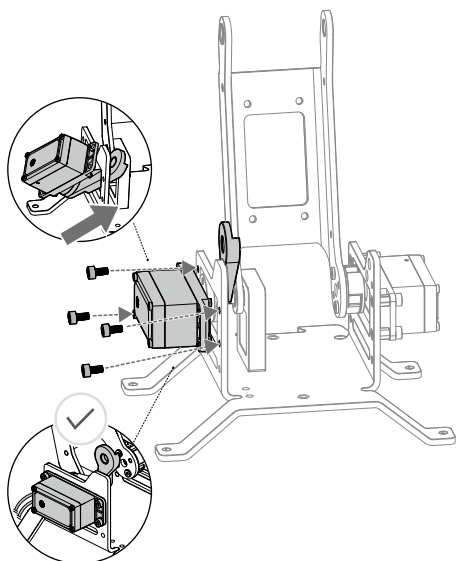
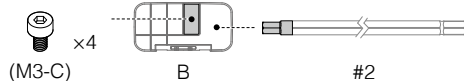
84



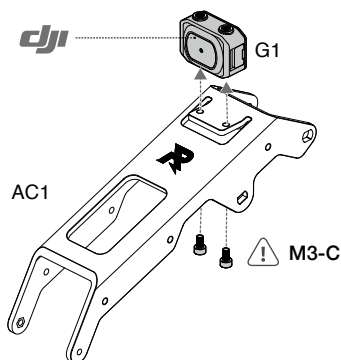
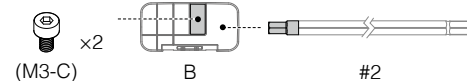
85



86



87

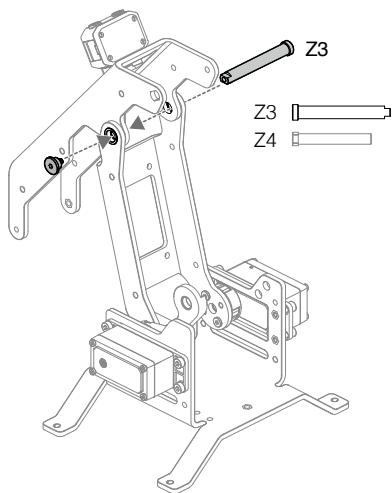
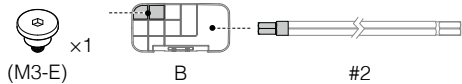


Make sure to use the specified screw. Otherwise, the part may be damaged.

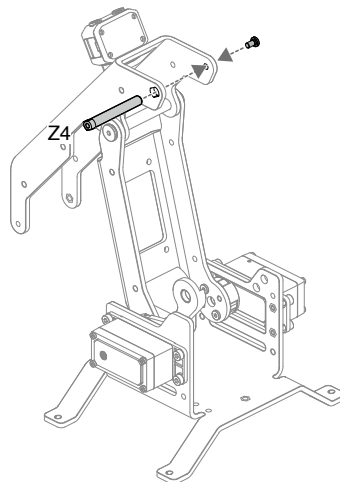
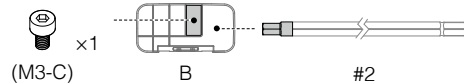
请务必按要求正确使用螺丝，错误使用螺丝可能造成部件损坏。  
必須按要求妥當使用螺絲，錯誤使用螺絲可能導致零組件損壞。

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

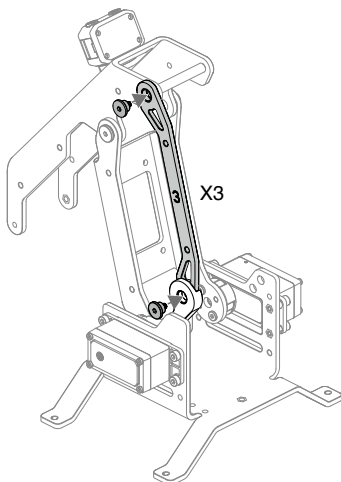
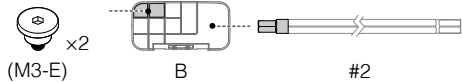
88



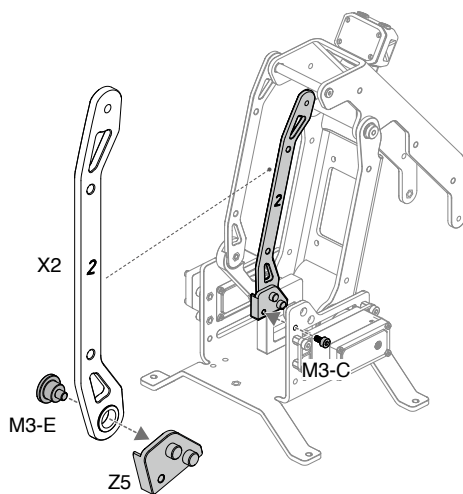
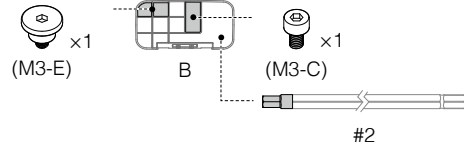
89



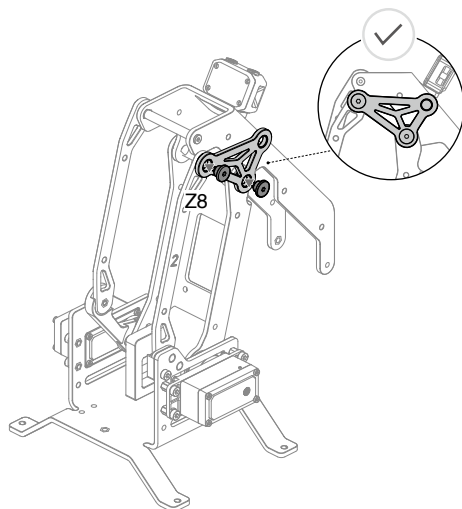
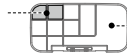
90



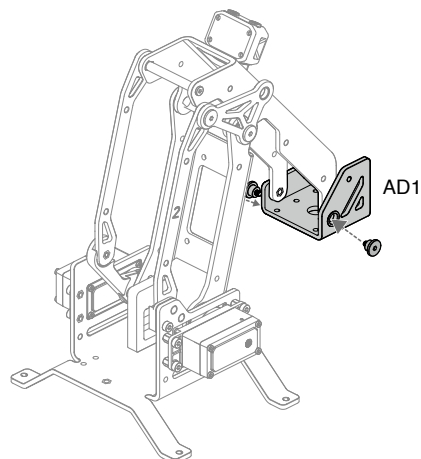
91



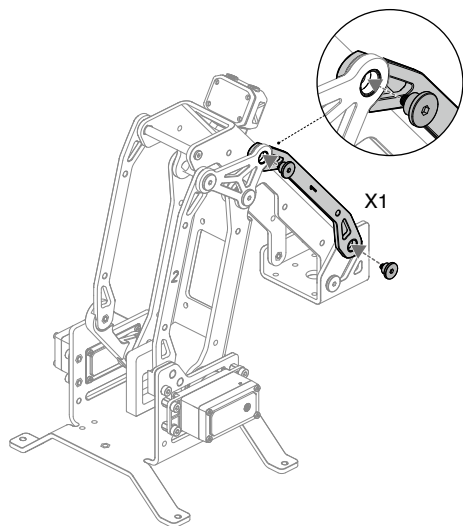
92



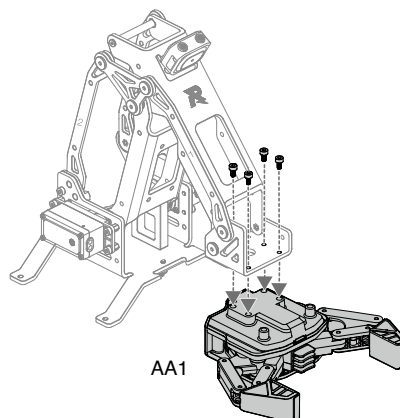
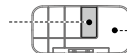
93



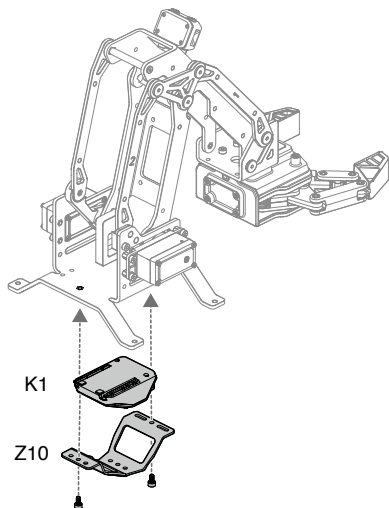
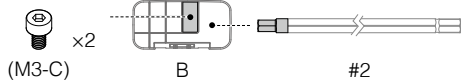
94



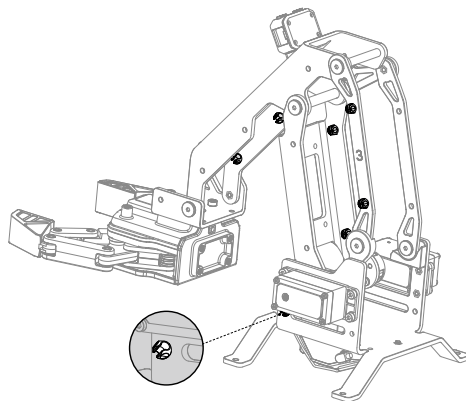
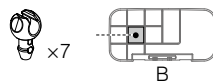
95



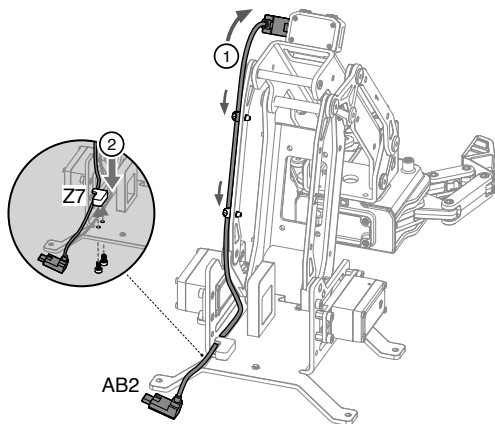
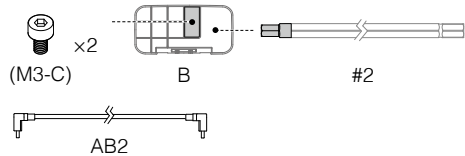
96



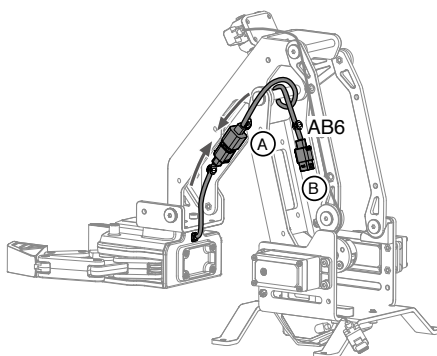
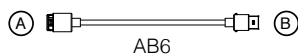
97



98

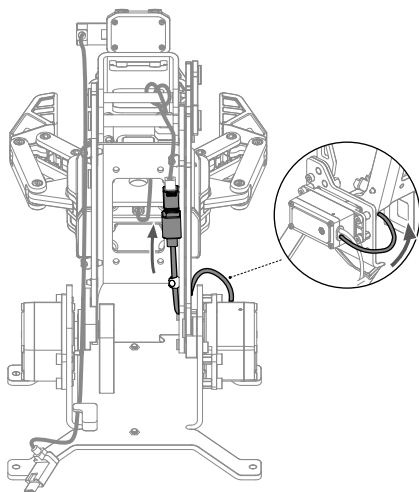


99

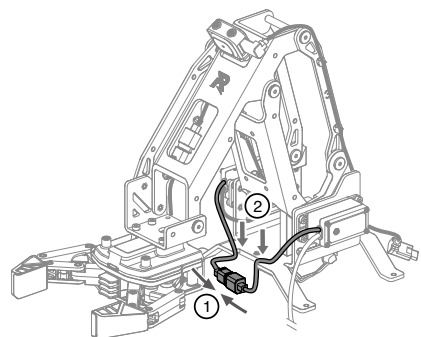




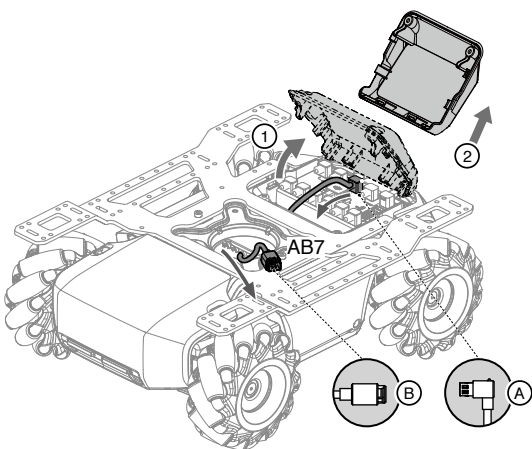
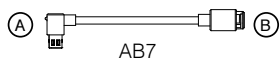
100



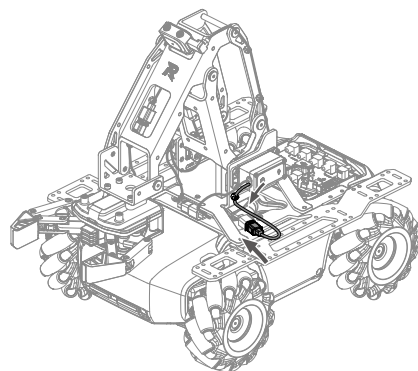
101



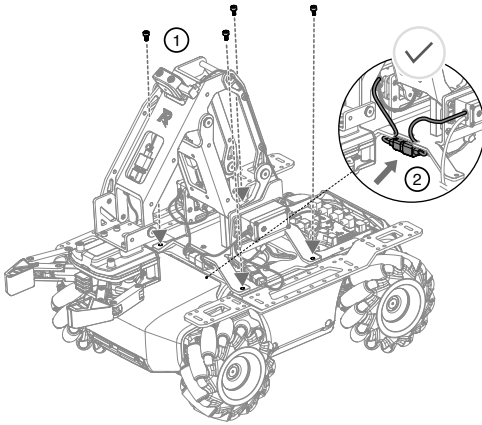
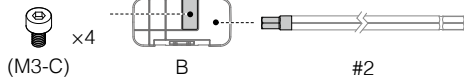
102



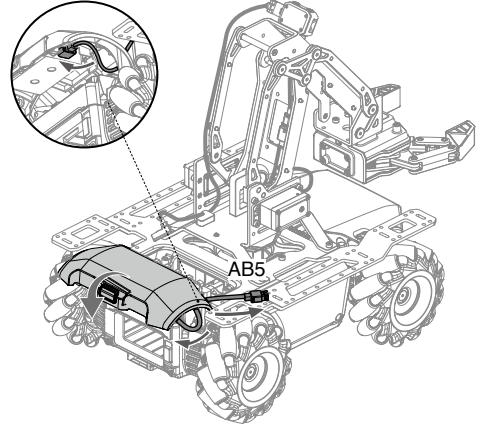
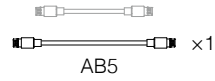
103



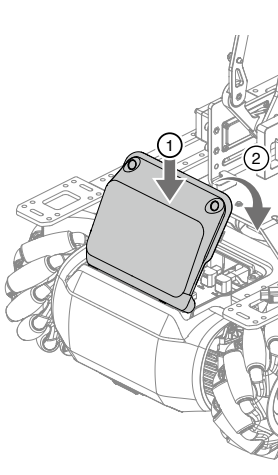
104



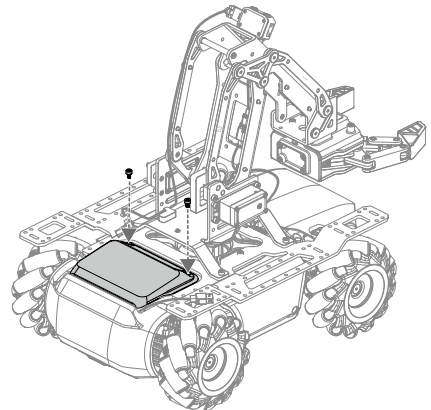
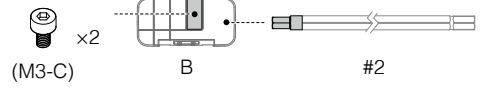
105



106



107

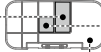


108



x2

(M3-C)



B



x2

(M3-H)



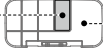
#2

109



x4

(M3-C)



B



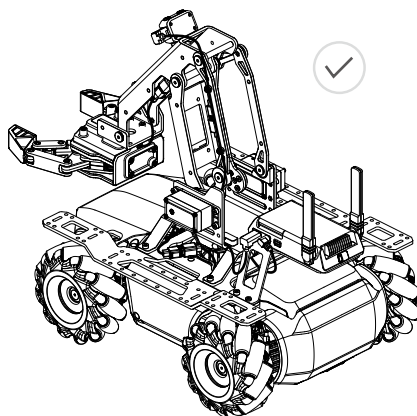
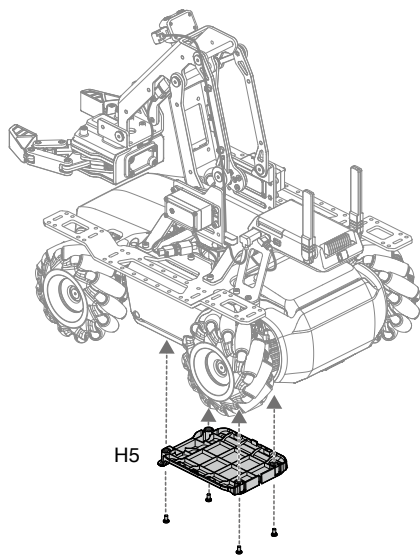
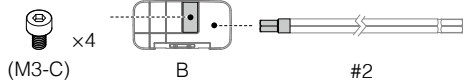
#2

110

111

54

112



113

### Powering On and Activating Engineer Form

开启并激活工程机器人

啟用工程機器人

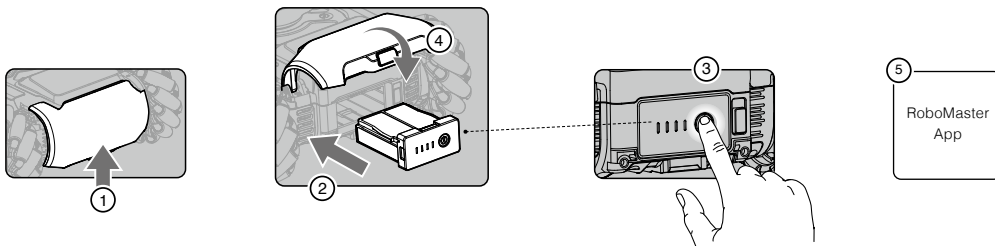
Включение и активация режима «Техник»

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.

安裝智能電池至工程機器人，長按智能電池的電源按鍵開啟工程機器人，然後連接至 App 進行激活。

將智能電池裝入工程機器人，長按電池電源按鍵開啟工程機器人，然後連接 app 進行啟用操作。

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



## Mounting and Using Other Accessories

### 其它配件安装和使用

### 其它配件安装和使用

### Установка и использование других аксессуаров

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.

RoboMaster EP 可以拓展电源转接模块、传感器转接模块等部件，请下载用户手册阅读详细的安装和使用内容。

RoboMaster EP 可拓展電源轉接模組、傳感器轉接模組等組件，請下載用戶手冊查閱有關安裝和使用的詳細資料。

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.

The content is subject to change without prior notice.

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

内容如有更新，恕不另行通知。

了解产品详细信息，请访问 DJI 官网产品页面。

内容如有更新，恕不另行通知。

若想瞭解產品詳細資料，請前往 DJI 官網產品頁面。

Эта информация может быть изменена без предварительного уведомления.

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

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

# ROBOMASTER EP

[www.dji.com](http://www.dji.com)



100DFMGS04GE