

ROBOMASTER EP CORE

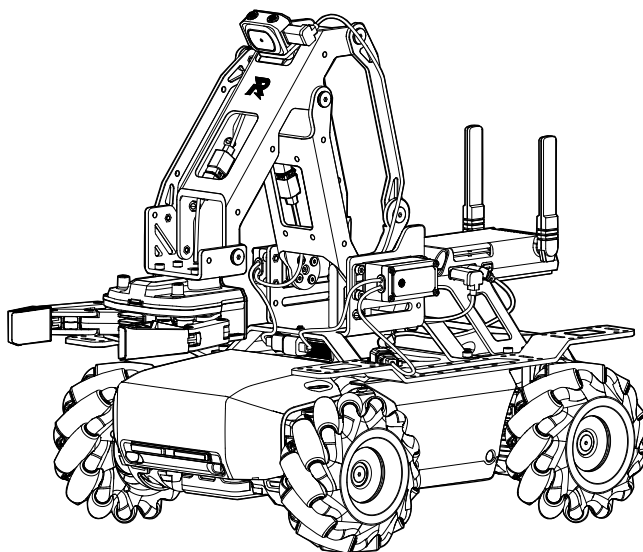
Quick Start Guide

快速入門指南

クイックスタートガイド

퀵스타트 가이드

v1.0



Introduction

The RoboMaster™ S1 Education Expansion Set Core (EP Core) is an all-in-one education solution for STEAM classrooms. It provides an official SDK that can be used with powerful mechanical accessories and interfaces to expand hardware possibilities. Together with rich teaching resources and a continually-updated competition database, the EP Core delivers a new classroom experience to make education easier for both teachers and students, expanding the boundaries of the future of education.

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-core/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.



After assembly, use your DJI account to activate the robot in the RoboMaster app. Activation requires an internet connection.

Specifications

Structure

Dimensions 390×245×330 mm

Weight 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

簡介

ROBOMASTER™ S1 Education Expansion Set Core (EP Core) 是一套成熟的 STEAM 教育解決方案。它開放了官方 SDK，配合高性能機械配件，延展出豐富的軟硬件拓展性，配套完善的人工智能與競賽課程，更有全新賽事規則庫；讓教師輕鬆教，學生輕鬆學，課堂教學煥然一新，拓展未來教育的全新邊界。

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-core/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。



Internet

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	390×245×330 mm
重量	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

はじめに

RoboMaster™ S1 教育用拡張セットコア (EP Core) はSTEAM教室向けの一体型教育ソリューションです。この製品には、強力な機械式アクセサリおよびインターフェースで使用できる公式SDKが付属し、ハードウェアの可能性を拡張します。豊富な教材リソースと継続的に更新を続ける競争データベースとともに、EP Coreは先生と生徒の両方にとって、学習を手軽に行える新しいクラスルームの形を提供し、教育の未来の可能性を広げます。

RoboMasterアプリのダウンロードとチュートリアルビデオの視聴



RoboMaster アプリ



チュートリアルビデオ

App StoreまたはGoogle Play でRoboMasterアプリを検索するかQR コードをスキャンして、お手持ちのモバイル端末にアプリをダウンロードします。

組み立てや使用方法に関するチュートリアル動画を見るには、公式DJIウェブサイト<https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video>にアクセスするか、アプリからガイドページにアクセスしてください。クイックスタートガイド内の組み立てガイドに従って、ロボットを組み立てることもできます。



- RoboMasterアプリは、iOS 10.0.2以降とAndroid 5.0以降に対応しています。
- また、DJIの公式ウェブサイトからRoboMasterソフトウェア (Windows用/Mac用) をダウンロードし、パソコン上でキーボードやマウスを使ってロボットを操作することもできます。 https://www.dji.com/robomaster_app。



組み立て後、RoboMaster アプリでロボットをアクティベーションするには、ご自身の DJIアカウントを使います。アクティベーションにはインターネット接続が必要です。

仕様

構造

サイズ	390×245×330 mm
重量	約3.3 kg
インテリジェント コントローラー	
動作周波数	2.4 GHz、5.8 GHz、5.1 GHz：屋内使用に限る
インテリジェント バッテリー	
容量	2400 mAh
充電電圧	12.6 V
バッテリータイプ	LiPo 3S
電力量	25.92 Wh

소개

RoboMaster™ S1 Education Expansion Set Core(EP Core)는 융합인재교육(STEAM) 강의실용 올인원 교육 솔루션입니다. 이 솔루션은 하드웨어 기능을 확장할 수 있도록 강력한 기계적 액세서리 및 인터페이스와 함께 사용할 수 있는 공식 SDK를 제공합니다. 풍부한 교육 자료 및 지속적으로 업데이트되는 경연 데이터베이스와 더불어, EP Core는 교사와 학생 모두에게 교육을 더 쉽게 만들어 주는 새로운 강의실 경험을 제공하여 미래 교육의 한계를 확장합니다.

로보마스터 앱 다운로드 및 튜토리얼 동영상 시청



로보마스터 앱



튜토리얼 동영상

App Store 또는 Google Play에서 로보마스터 앱을 검색하거나 QR 코드를 스캔하여 모바일 기기에 앱을 다운로드합니다. 공식 DJI 웹사이트(<https://www.dji.com/robomaster-ep-core/video>)를 방문하거나 앱으로 이동한 후, 가이드 페이지로 이동하여 조립 및 사용에 대한 교육 동영상을 시청합니다. 또한, 퀵 스타트 가이드의 조립 가이드에 따라 로봇을 조립할 수도 있습니다.



- 로보마스터 앱은 iOS 10.0.2 이상 또는 Android 5.0 이상을 지원합니다.
- 또한, 공식 DJI 웹사이트(https://www.dji.com/robomaster_app)를 방문하여 Windows나 Mac용 로보마스터 소프트웨어를 사용자의 컴퓨터에 다운로드하고 키보드와 마우스로 로봇을 제어할 수 있습니다.



조립이 끝나면 DJI 계정을 사용하여 로보마스터 앱에서 로봇을 활성화하십시오. 활성화하려면 인터넷에 연결해야 합니다.

사양

구조	
크기	390×245×330 mm
무게	약 3.3 kg
인텔리전트 컨트롤러	
작동 주파수	2.4 GHz, 5.8 GHz, 5.1 GHz (실내용으로 제한)
인텔리전트 배터리	
용량	2400 mAh
충전 전압	12.6 V
배터리 유형	LiPo 3S
에너지	25.92 Wh

In the Box / 物品清單 / 同梱物リスト / 구성품

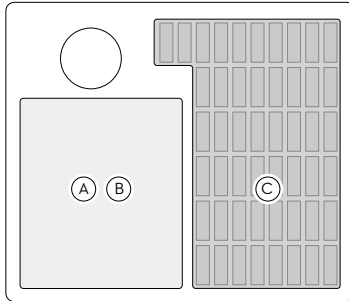
Check that all of the following items are in your package. If any item is missing, contact DJI or your local dealer.

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。

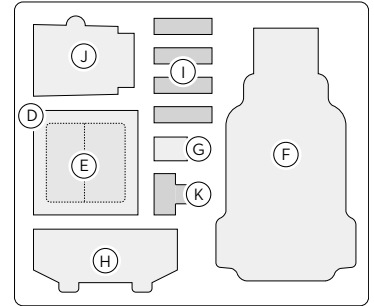
以下の品目がパッケージにすべて揃っているかご確認ください。同梱されていないものがありましたら、DJI またはお近くの代理店までお問い合わせください。

다음 구성품이 패키지 안에 모두 들어 있는지 확인하십시오. 구성품이 하나라도 없는 경우에는 DJI 또는 현지 판매점으로 문의하십시오.

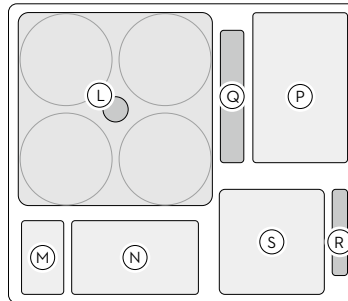
First Layer:
第一層:
第1層:
첫 번째 층:



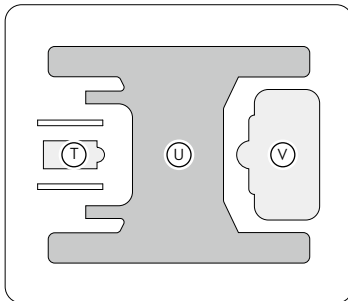
Second Layer:
第二層:
第2層:
두 번째 층:



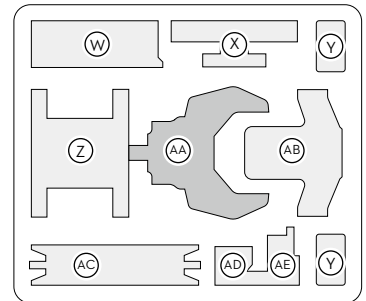
Third Layer:
第三層:
第3層:
세 번째 층:



Fourth Layer:
第四層:
第4層:
네 번째 층:



Fifth Layer:
第五層:
第5層:
다섯 번째 층:



A**Manuals**

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

文件

- 快速入門指南
- 免責聲明和安全概要

マニュアル

- クイックスタートガイド
- 免責事項と安全に関するガイドライン - 概要

매뉴얼

- 퀵 스타트 가이드
- 고지 사항 및 안전 가이드 - 요약

B

×7

Vision Marker**視覺標籤****비전마커****비전 마커****C**

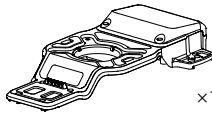
×48 (+2)*

C1**Mecanum Wheel Roller****麥輪輓子****메카눔ホイール 롤러****메카넘 휠 롤러****D**

×4

D1**M3508I Brushless Motor and ESC****M3508I 無刷馬達電控****M3508I ブラシレスモーター & ESC****M3508I 브러시리스 모터 및 ESC****E**

×4

E1**Damping Ring Bracket****減震圈支架****制動輪ブラケット****댐핑 링 브래킷****F**

×1

F1**Chassis Cover**

Attached to the chassis middle frame before delivery.

底盤上蓋

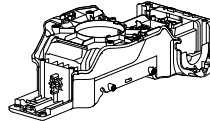
出廠時已與中框扣合。

シャーシカバー

出荷時にシャーシ中央フレームに取り付け済み。

새시 커버

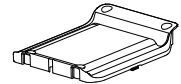
배송 전에 새시 중간 프레임에 부착됩니다.



×1

F2**Chassis Middle Frame (Intelligent Battery included)****底盤中框 (含智能電池)**

シャーシ中央フレーム (インテリジェントバッテリー含む)

새시 중간 프레임(인텔리전트 배터리 포함)

×1

F3**Chassis Cabin Cover**

Attached to the chassis middle frame before delivery.

底盤倉蓋

出廠時已與中框扣合。

シャーシ キャビンカバー

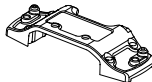
出荷時にシャーシ中央フレームに取り付け済み。

새시 캐빈 커버

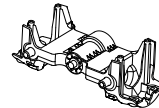
배송 전에 새시 중간 프레임에 부착됩니다.

G

×1

G1**Camera****相機****카메라****카메라****H**

×1

H1**Front Axle Cover****前橋上蓋****前方車軸カバー****전면 차축 커버**

×1

H2**Front Axle Module Base****前橋臂****前方車軸모듈베이스****전면 차축 모듈 베이스**

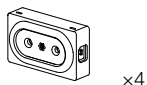
* (+x) refers to the quantity of spare items included in the package.

* (+x) 表示包裝內包含此物品備用件的數量為 x。

* (+X) [X部分是數字] 的表示は、パッケージに含まれるスペア部品の数量です。

* (+x)는 패키지에 포함된 예비 구성품의 수량을 나타냅니다.

I

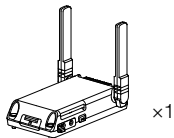


x4

I1

Hit Detector
 擊打檢測模組
 ヒット検出セン
 サー
 히트 감지기

J



x1

J1

Intelligent Controller
 智能控制台
 인텔리전트 코
 ントロー러
 인텔리전트 컨트롤러

K

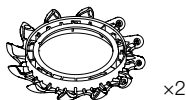


x1

K1

Speaker
 揚聲器
 스피커
 스피커

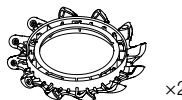
L



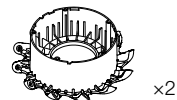
x2



x2



x2



x2

L1

Left-Threaded Inner Hub
 左旋内輪轂
 左巻きインナーハブ
 좌향 내부 허브

L2

Left-Threaded Outer Hub
 左旋外輪轂
 左巻きアウターハブ
 좌향 외부 허브

L3

Right-Threaded Inner Hub
 右旋内輪轂
 右巻きインナーハブ
 우향 내부 허브

L4

Right-Threaded Outer Hub
 右旋外輪轂
 右巻きアウターハブ
 우향 외부 허브



x4



x4



x1

L5

Mecanum Wheel Damping
 Ring
 麥輪減震圈
 메카넘ホイール 制動輪
 메카넘 휠 댐핑 링

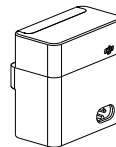
L6

Motor Mounting Plate
 馬達座
 모터取り付けプレート
 모터 마운팅 플레이트

L7

Screwdriver Handle
 螺絲刀柄
 ねじ回しの柄
 스크루드라이버 핸들

M

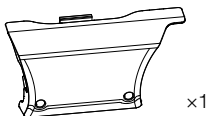


x1

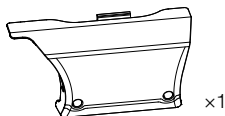
M1

Intelligent Battery Charger
 充電器
 인텔리전트 배터리
 一充電器
 인텔리전트 배터리 충전기

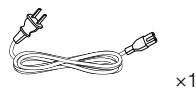
N



x1



x1



x1

N1

Chassis Left Armor

底盤左外殼

シャーシ左方アーマー

새시 좌측 아머

N2

Chassis Right Armor

底盤右外殼

シャーシ右方アーマー

새시 우측 아머

N3

AC Power Cable

Varies by region.

充電器 AC 線

實物根據地區有所不同。

AC電源ケーブル

地域により異なります。

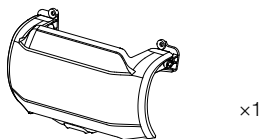
AC 전원 케이블

지역에 따라 다름.

P

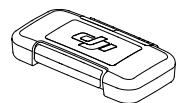


x1



x1

Q



x1

P1

Chassis Front Armor

底盤前外殼

シャーシ前方アーマー

새시 전면 아머

P2

Chassis Rear Armor

底盤後外殼

シャーシ後方アーマー

새시 후면 아머

Q1

Screw Box A

A 螺絲盒

ねじ収納ボックスA

나사 박스 A

R

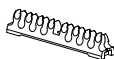


x1

S



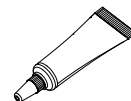
x1



x1



x1



x1

R1

Motion Controller

運轉控制器

動作コントローラー

모션 컨트롤러

S1

X-Shaped Front Shaft

Cover

X 型軸蓋

X型前方シャフトカ

バー

X형 전방 샤프트 커버

S2

Cable Retainer

固線器

케이블 고정기

케이블 고정기

S3

Mecanum Wheel

Mounting Plate

麥輪裝配盒

메카넘ホイール 取

り付けプレート

메카넘 휠 마운팅 플레이트

트

S4

Grease

潤滑脂

그리스

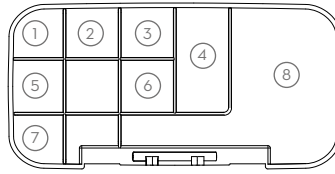
그리스

The screw box A includes the following items:

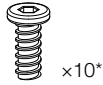
A 螺絲盒內包含以下物品:

ねじ収納ボックスAには、次の品目が入っています:

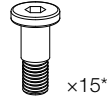
나사 박스 A에는 다음과 같은 구성품이 들어 있습니다.



- ① Front Rubber Stop
緩衝膠墊
フロント ゴム栓
전면 고무 스톱



- ② T3 Screw
T3 螺絲
T3 ねじ
T3 나사



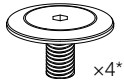
- ③ M3-B Screw
M3-B 螺絲
M3-B ねじ
M3-B 나사



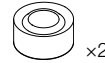
- ④ M3-A Screw
M3-A 螺絲
M3-A ねじ
M3-A 나사



- ⑤ T2 Screw
T2 螺絲
T2 ねじ
T2 나사



- ⑥ M4-A Screw
M4-A 螺絲
M4-A ねじ
M4-A 나사



- ⑦ Rubber Shock Ring
緩衝膠圈
衝擊吸收ゴムリング
고무 충격 흡수 링



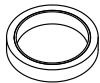
- ⑧ #1 Screwdriver Bit
#1 螺絲起子頭
#1 ねじ回し用ビット
#1 스크루드라이버 비트

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

* 表示該數字包含此物品的備用件數量。

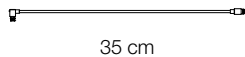
* 패키지に含まれるスペア部品の数量も含まれます。

* 패키지에 포함된 예비 구성품의 수량을 나타냅니다.



x1

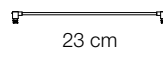
S5
Masking Tape
美紋膠帶
마스킹 테이프
마스킹 테이프



35 cm

x1

S7
Data Cables
數據線
데이터케이블
데이터 케이블



23 cm

x2

S8
Data Cables
數據線
데이터케이블
데이터 케이블

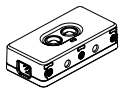


12 cm

x4

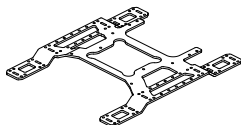
S9
Data Cables
數據線
데이터케이블
데이터 케이블

T



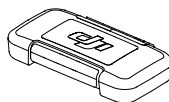
×1

U



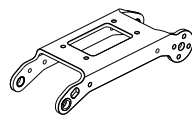
×1

V



×1

W



×1

T1

Infrared Distance Sensor
(TOF)

紅外線深度傳感器

赤外線距離センサー
(TOF)

적외선 거리 센서 (ToF)

U1

Chassis Extension Platform
底盤拓展基板

シャーシ拡張プラットフォーム

새시 확장 플랫폼

V1

Screw Box B
B 螺絲盒

ねじ収納ボックスB

나사 박스 B

W1

Robotic Arm (1 of 2)
機械臂一級臂

로봇어ーム (2의1)

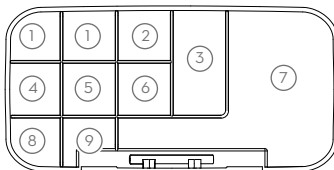
로봇 암 (1/2)

The screw box B includes the
following items:

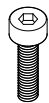
B 螺絲盒內包含以下物品:

ねじ収納ボックスBには、次の品目
が入っています:

나사 박스 B에는 다음과 같은 구성품이
들어 있습니다.



×12*



×10*



×54*



×10*



×10*

- ① M3-E Screw
M3-E 螺絲
M3-Eねじ
M3-E 나사

- ② M3-D Screw
M3-D 螺絲
M3-Dねじ
M3-D 나사

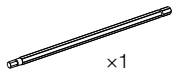
- ③ M3-C Screw
M3-C 螺絲
M3-Cねじ
M3-C 나사

- ④ M3 Lock Nut
M3 防鬆螺母
M3ロックナット
M3 잠금 너트

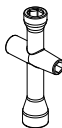
- ⑤ Cable Clamp
線卡
ケーブルクランプ
케이블 클램프



×6*



×1



×1



×1



×2



×4

- ⑥ M3-H Screw
M3-H 螺絲
M3-Hねじ
M3-H 나사

- ⑦ #2 Screwdriver Bit
#2 螺絲起子頭
#2ねじ回し用ビット
#2 스크루드라이버 비트

- ⑦ Multi-tool
多功能扳手
멀티툴
다목적 도구

- ⑦ Buffer Ring
緩衝圈
バッファリング
버퍼 링

- ⑧ M3-F Hex Stud
M3-F 六角螺柱
M3-F六角スタッド
볼트
M3-F 육각 스테드

- ⑨ M3-G Hex Stud
M3-G 六角螺柱
M3-G六角スタッド
볼트
M3-G 육각 스테드

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

* 表示該數字包含此物品的備用件數量。

* 패키지에含まれる스파 부품의數量도 포함합니다.

* 패키지에 포함된 예비 구성품의 수량을 나타냅니다.

X



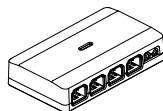
x1



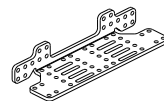
x1



x1



x1



x1

X1

Robotic Arm
Connecting Rod #1
機械臂 #1 連桿

ロボットアーム 接続
ロッド#1

로봇 암 연결 로드 #1

X2

Robotic Arm
Connecting Rod #2
機械臂 #2 連桿

ロボットアーム 接続
ロッド#2

로봇 암 연결 로드 #2

X3

Robotic Arm
Connecting Rod #3
機械臂 #3 連桿

ロボットアーム 接続
ロッド#3

로봇 암 연결 로드 #3

X4

Power Connector
Module
電源轉接模組

電源コネクターモジ
ュール

전원 커넥터 모듈

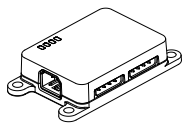
X5

Front Axle Extension
Platform
拓展前橋轉接

前方車軸 拡張プラ
ットフォーム

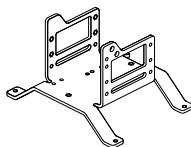
전면 차축 확장 플랫폼

Y

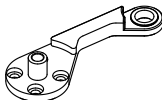


x4

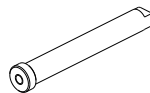
Z



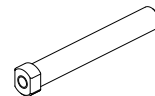
x1



x1



x1



x1

Y1

Sensor Adapter
傳感器轉接模組
센서어댑터

Z1

Robotic Arm Base
機械臂基座
ロボットアーム ベ
ース
로봇 암 베이스

Z2

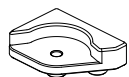
Robotic Arm (2 of 2)
Connecting Rod
機械臂二級臂連桿
ロボットアーム (2의
2) 接続로ッド
로봇 암 (2/2) 연결 로드

Z3

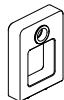
Robotic Arm (2 of 2)
Long Rod
機械臂二級臂長支撐桿
ロボットアーム (2의
2) 長로ッド
로봇 암 (2/2) 긴 로드

Z4

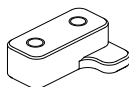
Robotic Arm (2 of 2)
Short Rod
機械臂二級臂短支撐桿
ロボットアーム (2의
2) 短로ッド
로봇 암 (2/2) 짧은 로드



x1



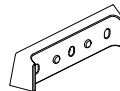
x1



x1



x1



x1

Z5

Robotic Arm Limit
Block
機械臂限位塊
ロボットアーム 制限
ブロック
로봇 암 리미트 블록

Z6

Robotic Arm Support
Base
機械臂支撐座
ロボットアーム サポ
ート基盤
로봇 암 지지 베이스

Z7

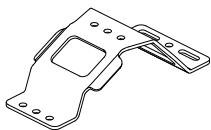
Robotic Arm Cable
Fixer
機械臂理線塊
ロボットアーム 케어
플러固定具
로봇 암 케이블 픽서

Z8

Robotic Arm Triangle
Link
機械臂三角連桿臂
ロボットアーム 三角
링크
로봇 암 삼각 링크

Z9

TOF Mounting Bracket
紅外深度傳感器基座
TOF取り付けブラケ
ット
ToF 마운팅 브래킷



x1

Z10
Speaker Support
Extension
拓展揚聲器座
スピーカーサポート
エクステンション
스피커 지지용 확장 플랫폼



x1

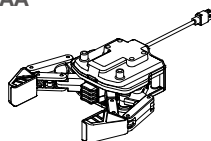
Z11
Servo Gear
舵盤
サーボギア
서보 기어



x1

Z12
Servo Gear Buffer
緩衝舵盤
サーボギアバッ
퍼
서보 기어 버퍼

AA



AB

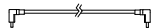


x1

x1

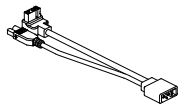
AA1
Gripper
機械爪
그리퍼
그리퍼

AB1
Rear Extension
Platform
底盤拓展尾板
後方拡張プラットフォーム
오ーム
후면 확장 플랫폼



x1

AB2
Camera Extension
Cable
相機連接延長線
카메라 확장케이블
카메라 확장 케이블



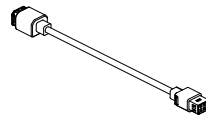
x1

AB3
Y-Cable
Y型電源線
Y케이블
Y-케이블



14 cm x3

AB4
Data Cables
數據線
데이터케이블
데이터 케이블



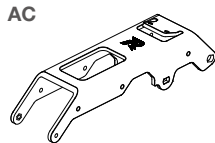
x1

AB5
Extension Cable
直頭延長線
延長케이블
확장 케이블



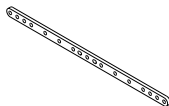
x1

AB6
L-shaped Extension
Cable
彎頭延長線
L字型延長케이블
L-형 확장 케이블



x1

AC1
Robotic Arm (2 of 2)
機械臂二級臂
로봇아ーム (2
의2)
로봇 암 (2/2)



x2

AC2
Straight Connecting
Rod
拓展連桿
直線型接續로드
스트레이트 연결 로드

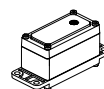
AD



x1

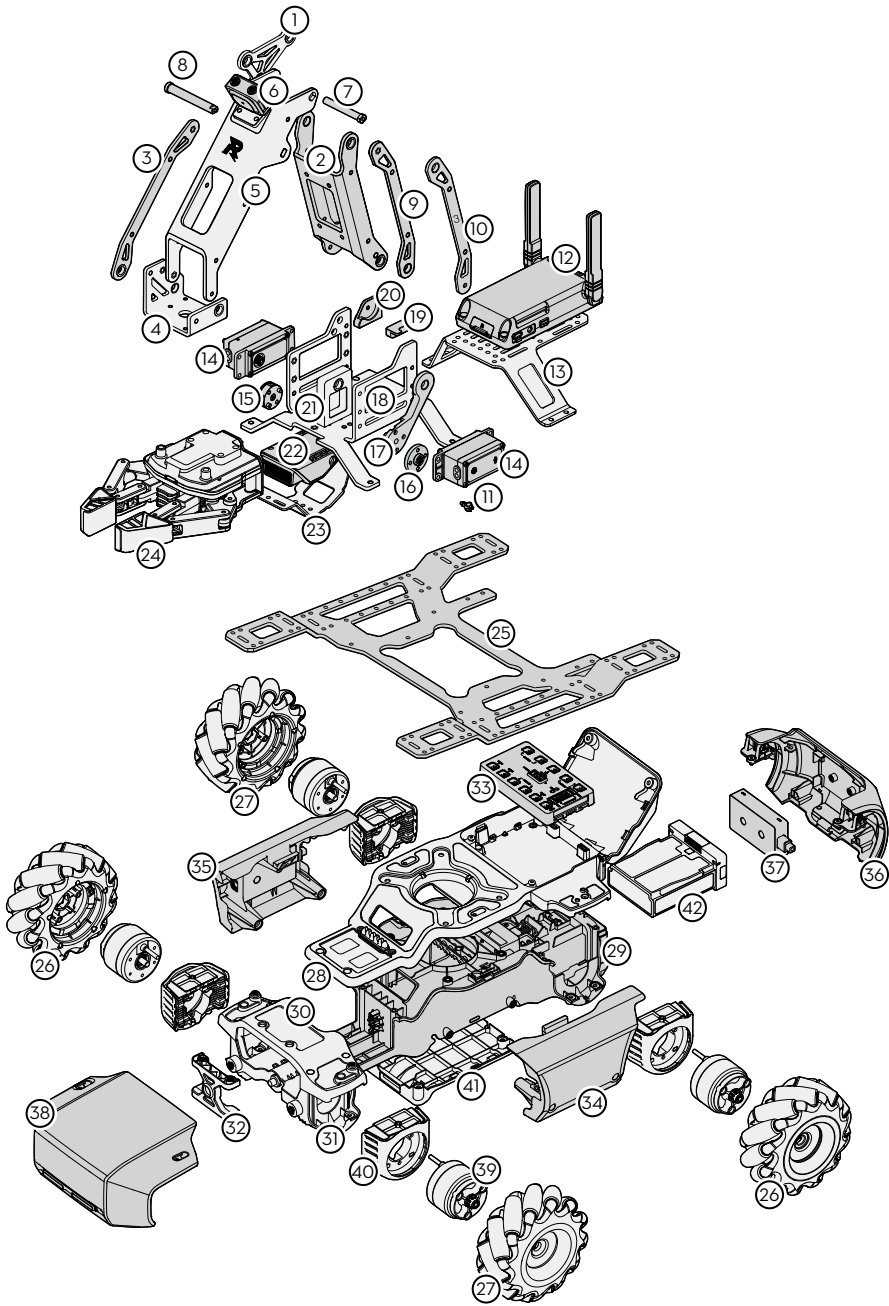
AD1
Robotic Arm Endpoint
Bracket
機械臂末端接口
로봇아ーム 端点
브라켓
로봇 암 엔드포인트 브래
킷

AE



x2

AE1
Servo
舵機
서보
서보



Overview

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

零組件介紹

1. 機械臂三角連桿臂
2. 機械臂一級臂
3. 機械臂 #1 連桿
4. 機械臂末端接口
5. 機械臂二級臂
6. 相機
7. 機械臂二級臂短支撐桿
8. 機械臂二級臂長支撐桿
9. 機械臂 #2 連桿
10. 機械臂 #3 連桿
11. 線卡
12. 智能控制台
13. 底盤拓展尾板
14. 舵機
15. 緩衝舵盤
16. 舵盤
17. 機械臂二級臂連桿
18. 機械臂基座
19. 機械管理線塊
20. 機械臂限位塊
21. 機械臂支撐座
22. 揚聲器
23. 拓展揚聲器座
24. 機械爪
25. 底盤拓展基板
26. 左旋麥克納姆輪
27. 右旋麥克納姆輪
28. 底盤上蓋
29. 底盤中框
30. 前橋上蓋
31. 前橋臂
32. X 型軸蓋
33. 運轉控制器
34. 底盤左外殼
35. 底盤右外殼
36. 底盤後外殼
37. 擊打檢測模組
38. 底盤前外殼
39. M3508I 無刷馬達電控
40. 馬達座
41. 底盤倉蓋
42. 智能電池

概要

1. 로봇트어ーム 三角リンク
2. 로봇트어ーム (2의1)
3. 로봇트어ーム 接続로ッド#1
4. 로봇트어ーム 端点브라켓
5. 로봇트어ーム (2의2)
6. 카메라
7. 로봇트어ーム (2의2) 短로ッド
8. 로봇트어ーム (2의2) 長로ッド
9. 로봇트어ーム 接続로ッド#2
10. 로봇트어ーム 接続로ッド#3
11. 케이블클램프
12. 케이블클램프
13. 인텔리제트 콘트롤러
14. 후방拡張플랫폼
15. 후방拡張플랫폼
16. 서보
17. 서보 기어 버퍼
18. 서보 기어
19. 로봇 암 (2/2) 연결 로드
20. 로봇 암 베이스
21. 로봇 암 케이블 픽서
22. 로봇 암 리미트 블록
23. 로봇 암 지지 베이스
24. 스피커
25. 스피커 지지대
26. 그리퍼
27. 새시 확장 플랫폼
28. 좌향 메카넘 휠
29. 우향 메카넘 휠
30. 새시 커버
31. 새시 중간 프레임
32. 전면 차축 커버
33. 전면 차축 모듈 베이스
34. X형 전방 샤프트 커버
35. 모션 컨트롤러
36. 샤ーシ後方어머
37. 히트 검출 센서
38. 샤ーシ前方어머
39. M3508I 브라시레스 모터 & ESC
40. 모터取り付けプレート
41. 샤ーシ キャビン 커버
42. 인텔리제트 배터리

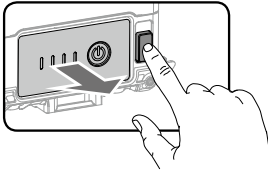
개요

1. 로봇 암 삼각 링크
2. 로봇 암 (1/2)
3. 로봇 암 연결 로드 #1
4. 로봇 암 엔드포인트 브래킷
5. 로봇 암 (2/2)
6. 카메라
7. 로봇 암 (2/2) 짧은 로드
8. 로봇 암 (2/2) 긴 로드
9. 로봇 암 연결 로드 #2
10. 로봇 암 연결 로드 #3
11. 케이블 클램프
12. 인텔리전트 컨트롤러
13. 후면 확장 플랫폼
14. 서보
15. 서보 기어 버퍼
16. 서보 기어
17. 로봇 암 (2/2) 연결 로드
18. 로봇 암 베이스
19. 로봇 암 케이블 픽서
20. 로봇 암 리미트 블록
21. 로봇 암 지지 베이스
22. 스피커
23. 스피커 지지대
24. 그리퍼
25. 새시 확장 플랫폼
26. 좌향 메카넘 휠
27. 우향 메카넘 휠
28. 새시 커버
29. 새시 중간 프레임
30. 전면 차축 커버
31. 전면 차축 모듈 베이스
32. X형 전방 샤프트 커버
33. 모션 컨트롤러
34. 새시 좌측 아머
35. 새시 우측 아머
36. 새시 후면 아머
37. 히트 감지기
38. 새시 전면 아머
39. M3508I 브러시리스 모터 및 ESC
40. 모터 마운팅 플레이트
41. 새시 캐빈 커버
42. 인텔리전트 배터리

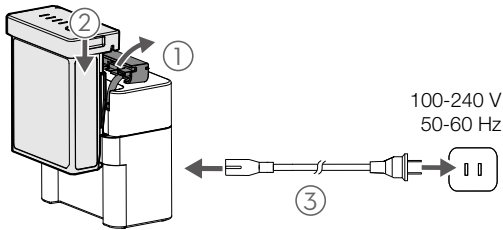
Preparation

EN

1. Charging the Battery

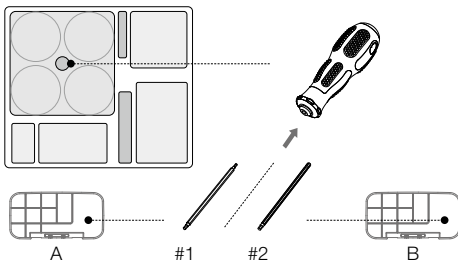


Charge the battery to bring it out of hibernation before using for the first time.



Charging Time: Approx. 1 hour and 30 min.

2. 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.

3. 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.

4. Cable Connection Instructions

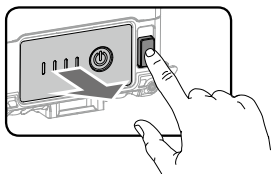
Connect the black, orange, and red cables to the ports with the corresponding color.



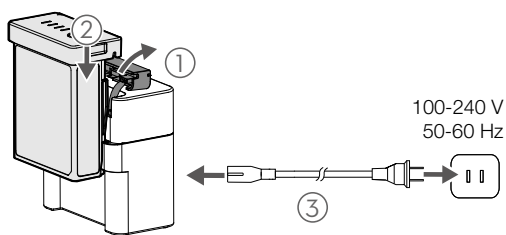
Follow the instructions for cable connection and wiring to avoid cable damage.

安裝準備

1. 充電

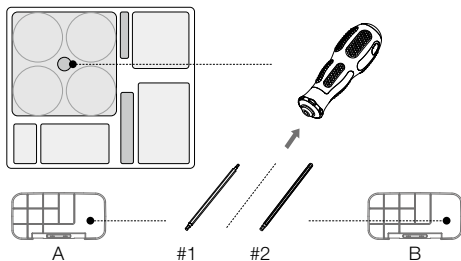


首次使用時，需要對電池進行充電以喚醒電池。



完全充電約需 1 小時 30 分鐘

2. 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。

3. 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。

4. 連線規則

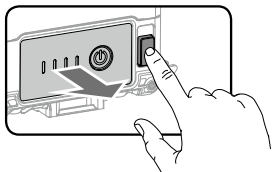
黑色線連接黑色接口，橙色線連接橙色接口，紅色線連接紅色接口。



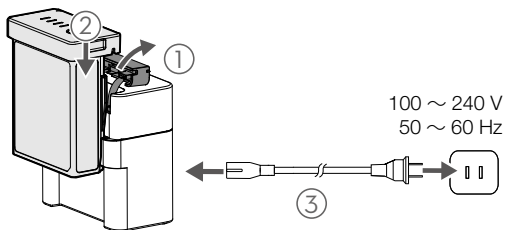
請按照規範進行連線和配線，避免壓壞連接線。

準備

1. バッテリーの充電

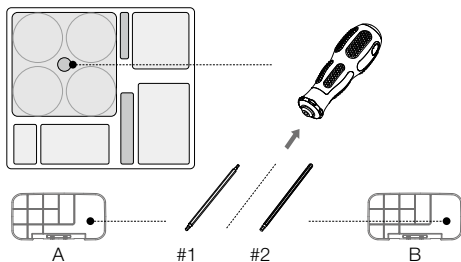


初回ご利用前に、バッテリーを充電して、ハイバネーション状態から戻してください。



充電時間：約1時間30分

2. ねじ回しの準備



パッケージには、ねじ回しの柄と2個のビットが含まれています。#1ビットはねじ収納ボックスAで使用します。小さいほうの端はT2ねじ用で、大きいほうの端はねじ収納ボックスA内の他のねじ用です。#2ビットはねじ収納ボックスBで使用します。小さいほうの端はねじ収納ボックスBのねじ全てに用いますが、大きいほうの端は使用しません。必ず適切なビットでねじを使用するようにしてください。

3. 凡例



ねじの型式／数量などの情報を含む必要なアクセサリを指します。例えば、この図はM3-A型式のねじが6本必要であることを示しています。




ロボットの底部が表示されていることを示します。



必要なアクセサリが、ねじ収納ボックスのどこにあるかを示します。

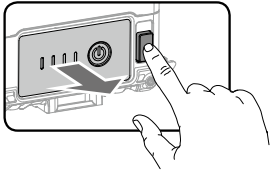
4. ケーブルの接続方法

黒色、オレンジ色、赤色のケーブルを、対応する色のポートに接続します。

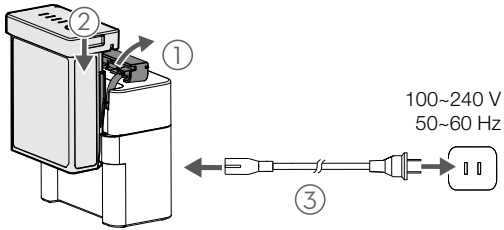
 ケーブルの接続と配線に関する指示に従い、ケーブルの損傷を防いでください。

준비

1. 배터리 충전

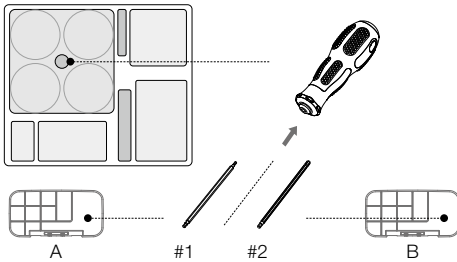


처음 사용하기 전에 먼저 배터리를 충전하여 최대 절전 모드를 나와야 합니다.



충전 시간: 약 1시간 30분

2. 스크루드라이버 준비



패키지에는 스크루드라이버 핸들과 두 개의 비트가 포함되어 있습니다. #1 비트는 나사 박스 A에 담긴 나사에 사용됩니다. 끝이 작은 쪽은 T2 나사용이고, 끝이 큰 쪽은 나사 박스 A의 다른 나사용입니다. #2 비트는 나사 박스 B에 담긴 나사에 사용됩니다. 끝이 작은 쪽은 나사 상자 B의 모든 나사용이며, 끝이 큰 쪽은 사용되지 않습니다. 비트에 맞는 나사를 사용하도록 하십시오.

3. 범례



나사 모델 및 수량과 같은 정보를 포함하는 필수 액세스서를 의미합니다. 예를 들어, 이 그림의 설명은 6개의 M3-A 모델 나사가 필요하다는 것을 나타냅니다.



로봇의 바닥이 표시된 것을 의미합니다.



나사 상자에서 필요한 액세스서가 있는 위치를 의미합니다.

4. 케이블 연결 지침

검은색, 주황색 및 빨간색 케이블을 해당 색상의 포트에 연결합니다.



케이블이 손상되지 않도록 케이블 연결 및 배선 지침을 따르십시오.

Assembly Guide / 安裝說明 / 組み立てガイド / 조립 가이드

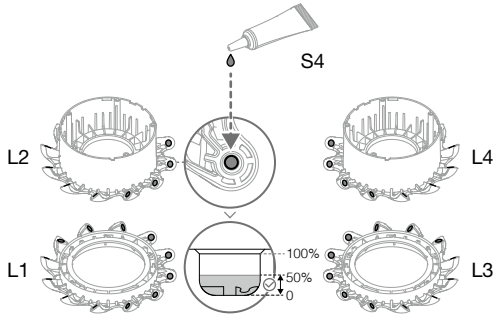
Each item has a code. Refer to the In the Box section and check the corresponding code to find out where each item is located in the package.

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。

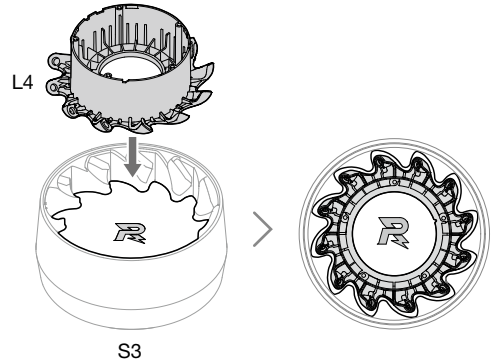
各部品にはコードがあります。同梱物のセクションを参照して、対応するコードを確認し、各部品がパッケージ内のどこにあるのかを確認してください。

각 품목에는 코드가 있습니다. 구성품 섹션에서 해당 코드를 참조하여 각 구성품이 패키지에 있는 위치를 확인하십시오.

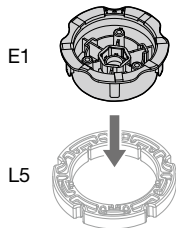
1



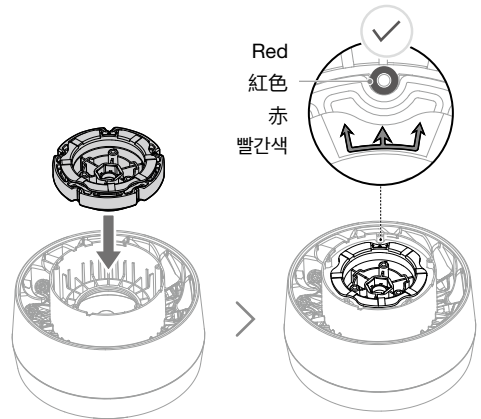
2



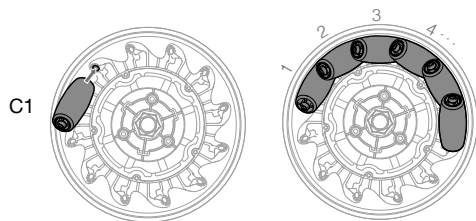
3



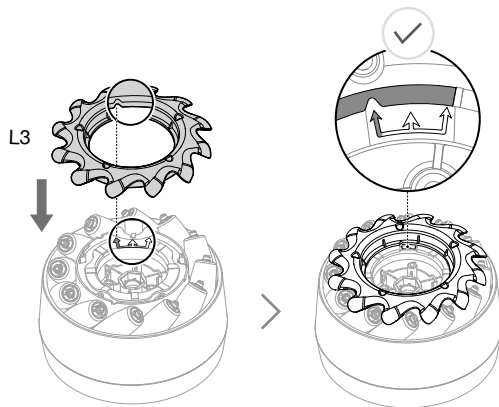
4



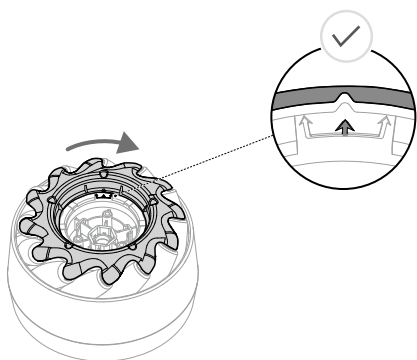
5



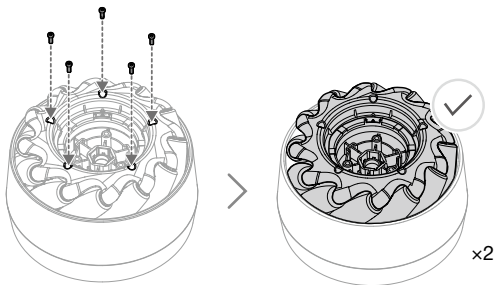
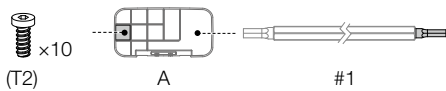
6



7



8

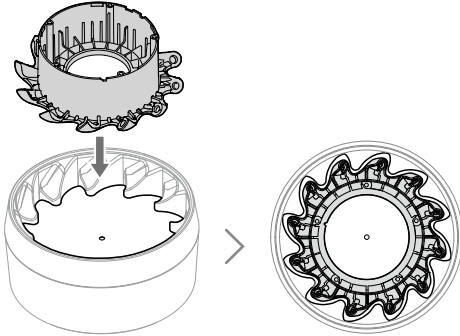


9



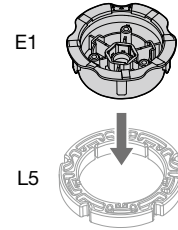
10

L2



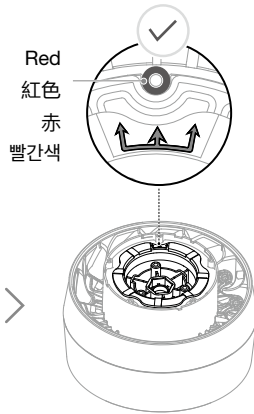
E1

L5

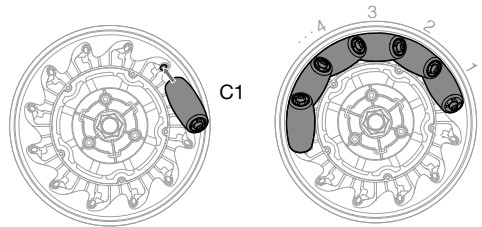


11

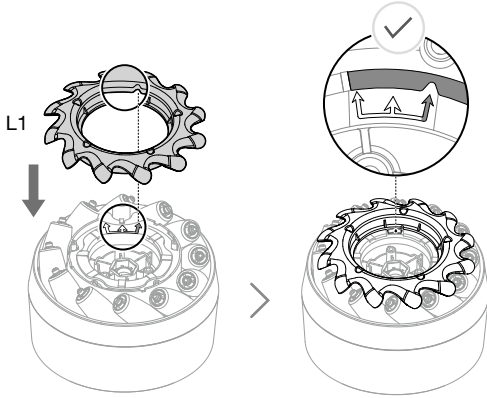
12



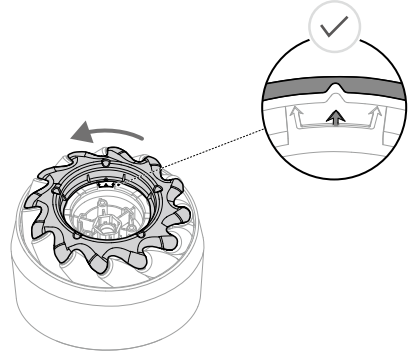
C1



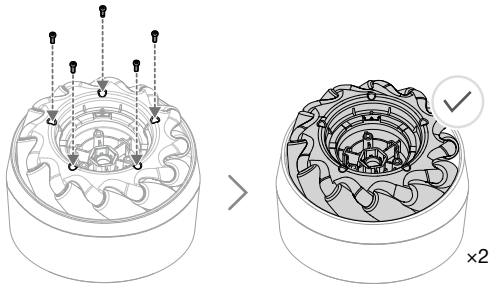
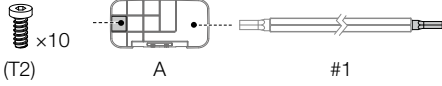
13



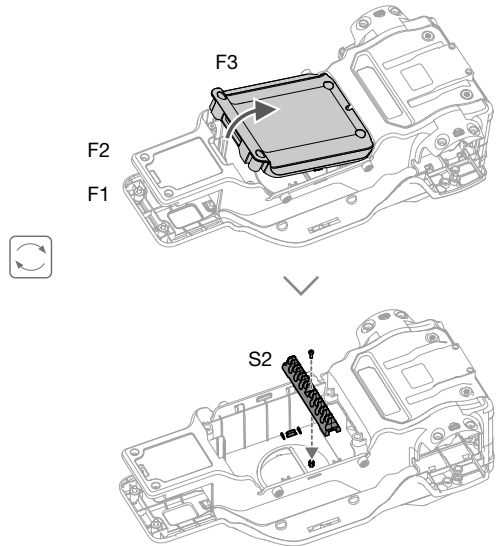
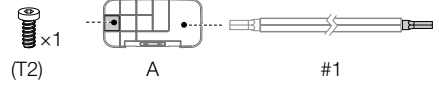
14

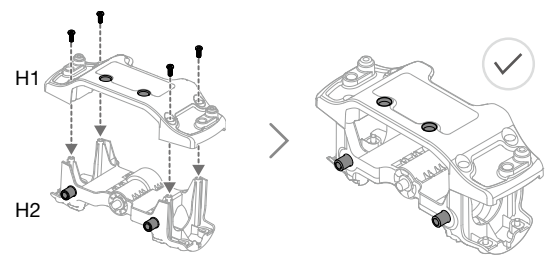
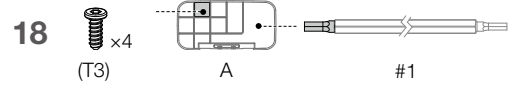
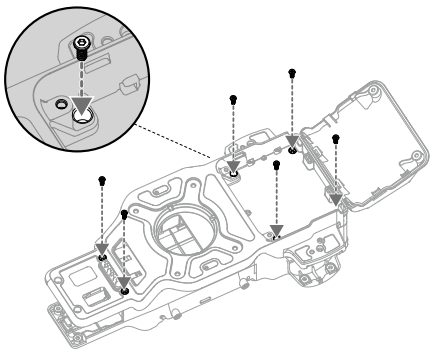
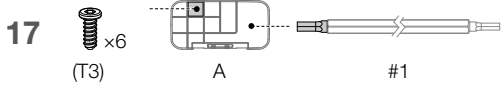


15

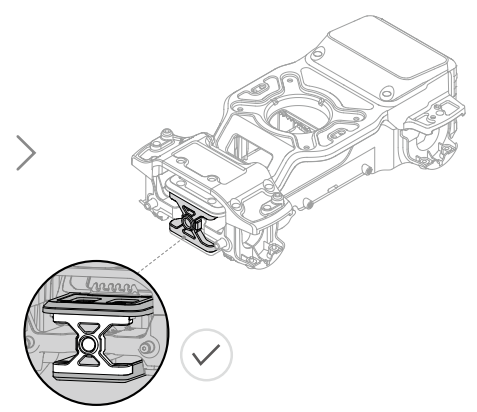
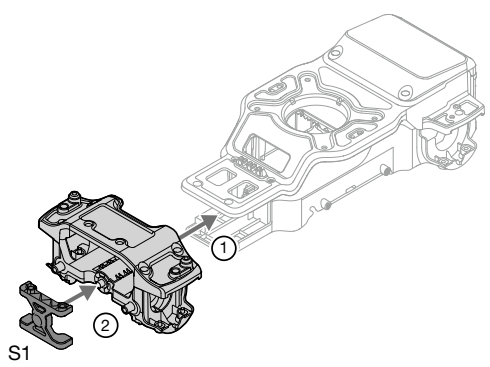


16

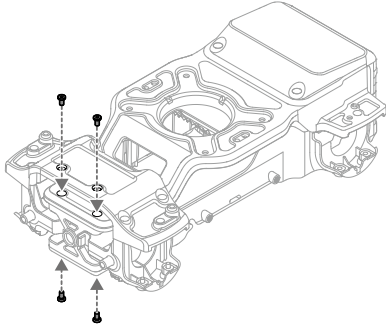
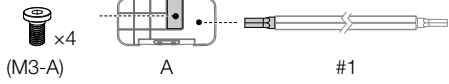




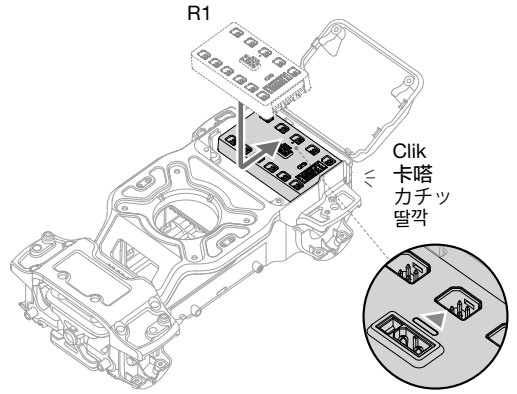
19



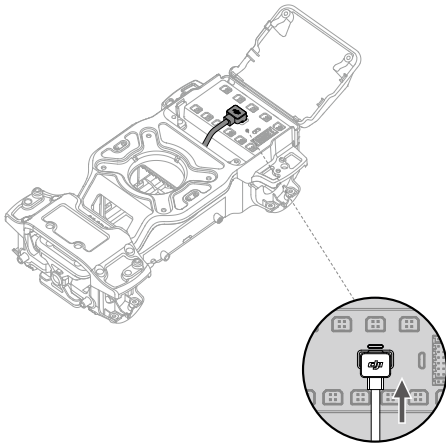
20



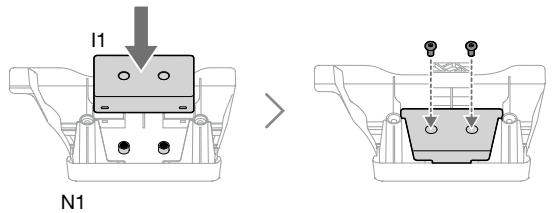
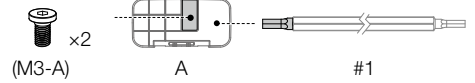
21



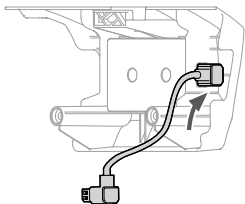
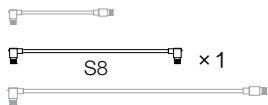
22



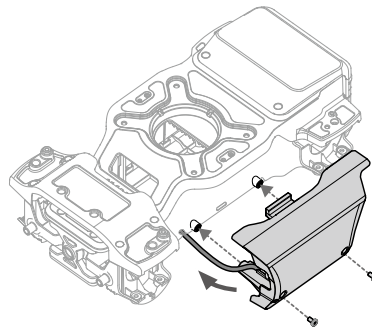
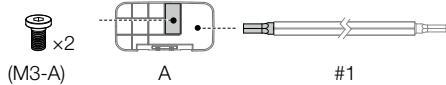
23



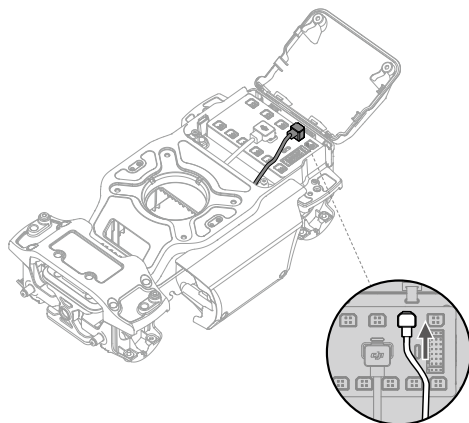
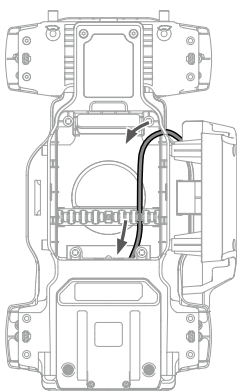
24



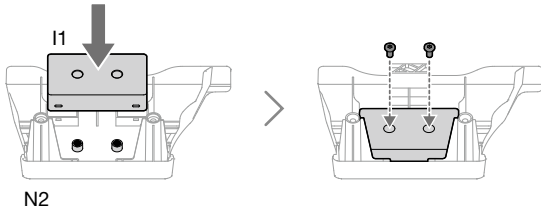
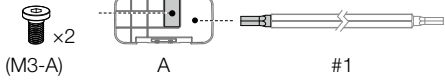
25



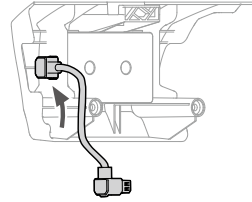
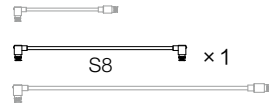
26



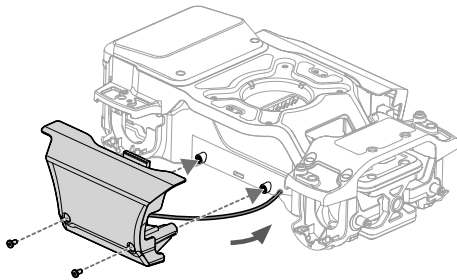
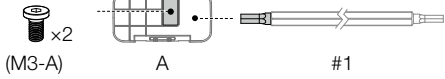
27



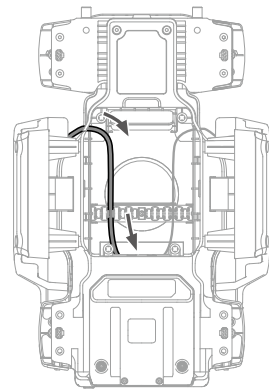
28



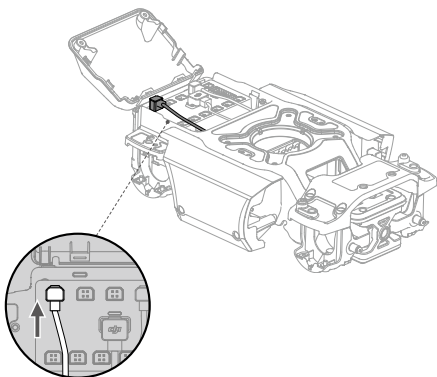
29



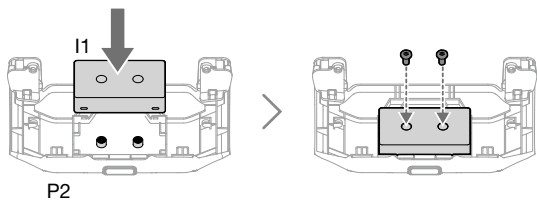
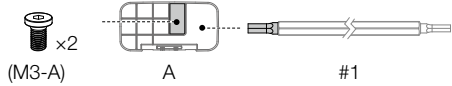
30



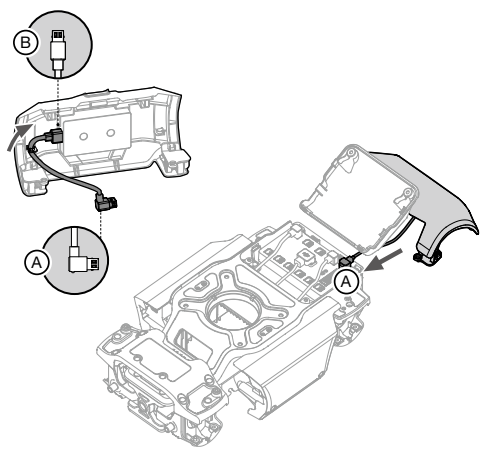
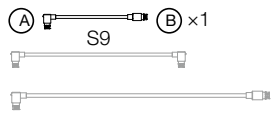
31



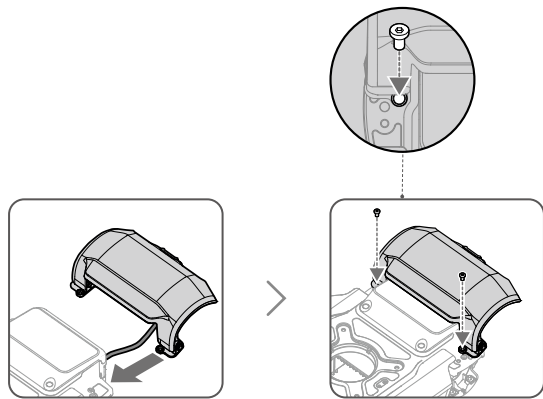
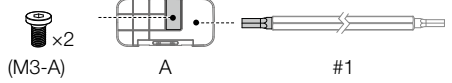
32



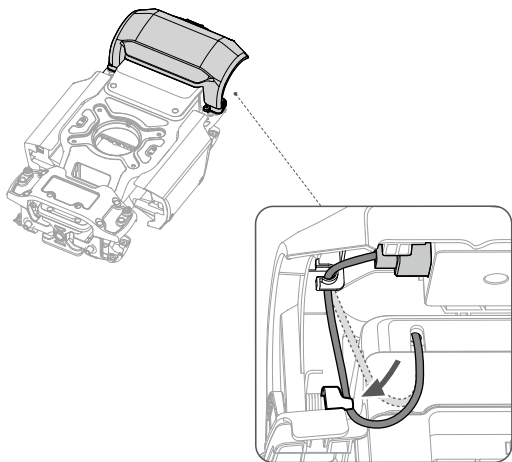
33



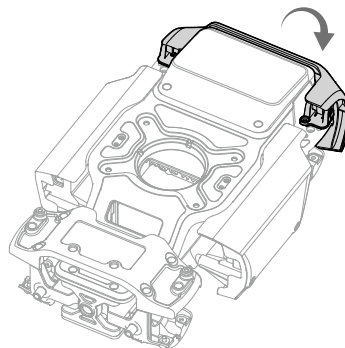
34



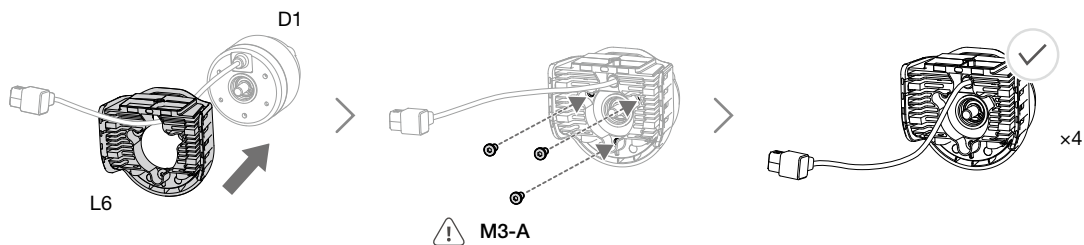
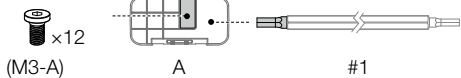
35



36

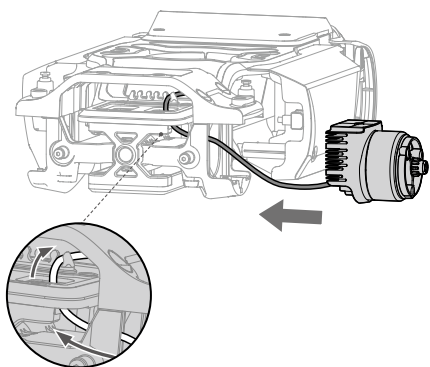


37

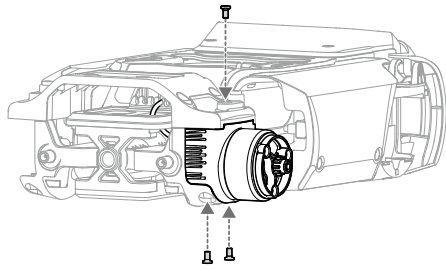
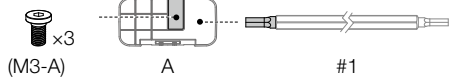


⚠ Make sure to use the specified screw. Otherwise, the part may be damaged.
 必須按要要求妥當使用螺絲，錯誤使用螺絲可能導致零組件損壞。
 指定のねじを使用してください。そうしない場合、部品が破損する恐れがあります。
 지정된 나사를 사용하도록 확인하십시오. 그렇게 하지 않으면 부품이 손상될 수 있습니다.

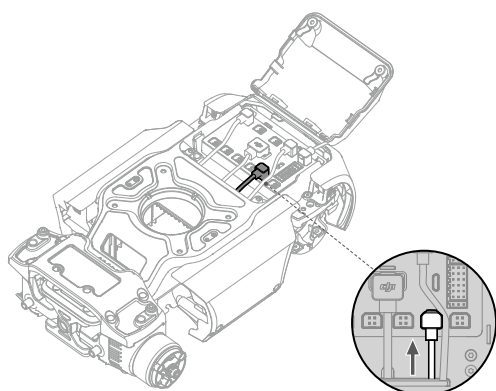
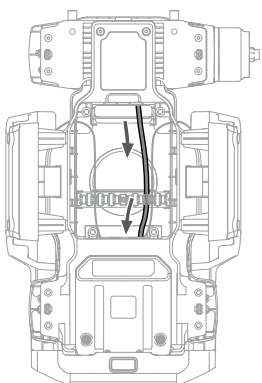
38



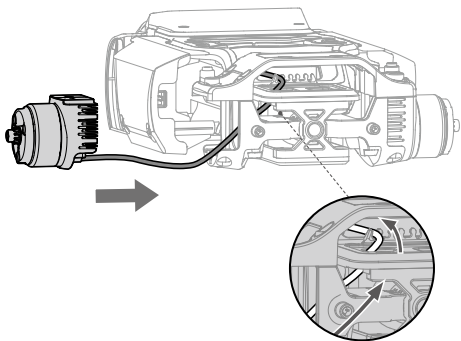
39



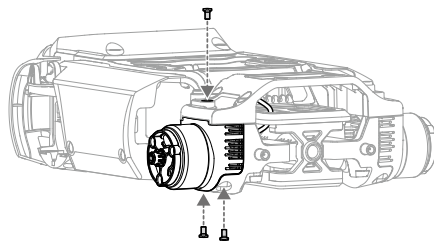
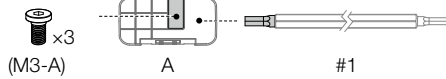
40



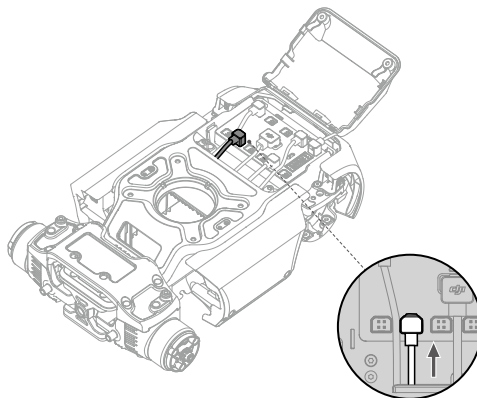
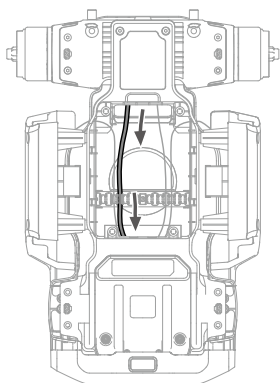
41



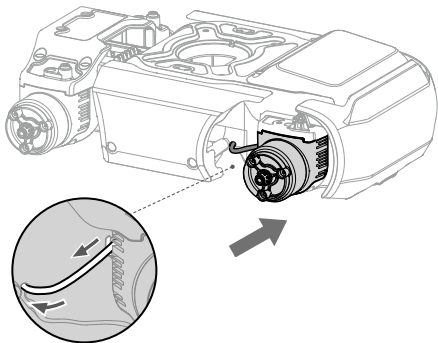
42



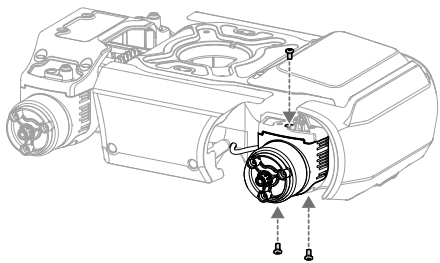
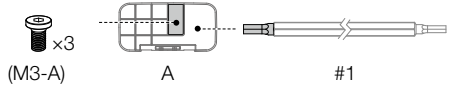
43



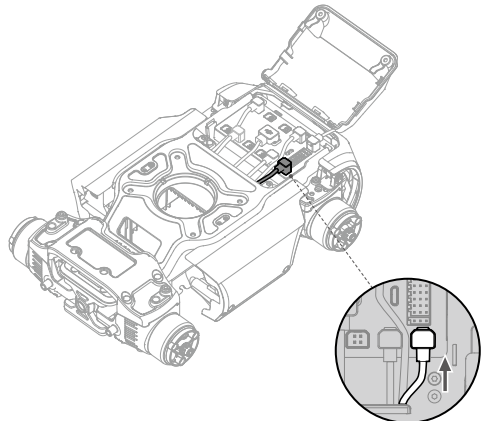
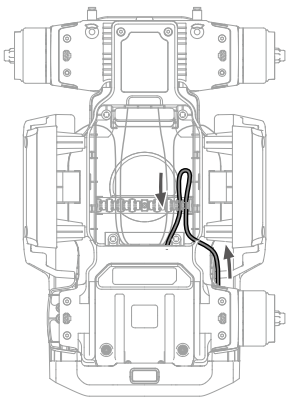
44



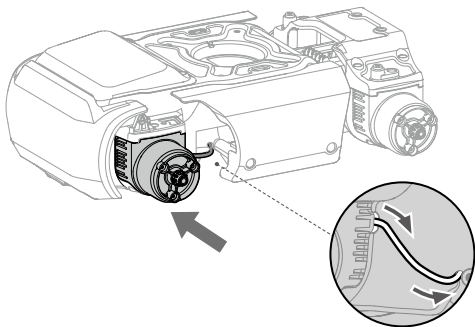
45



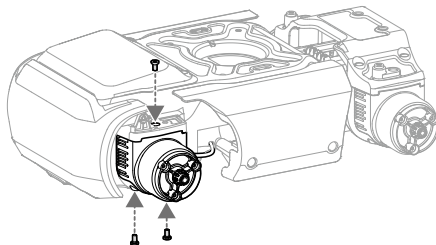
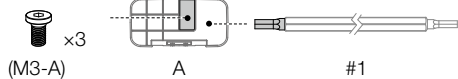
46



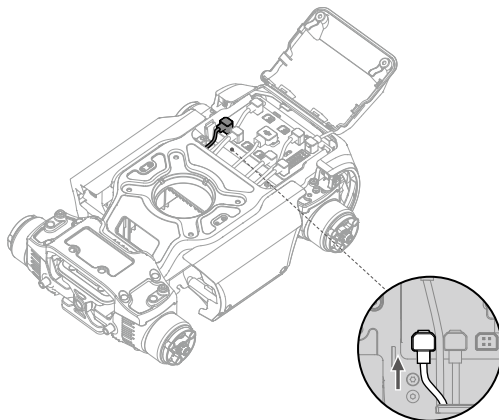
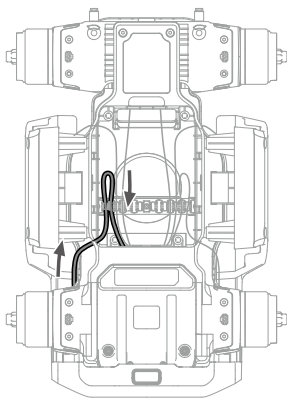
47



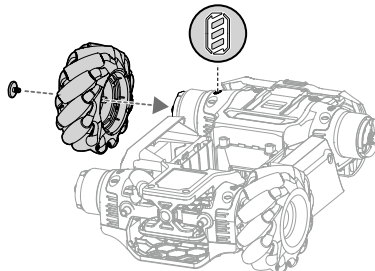
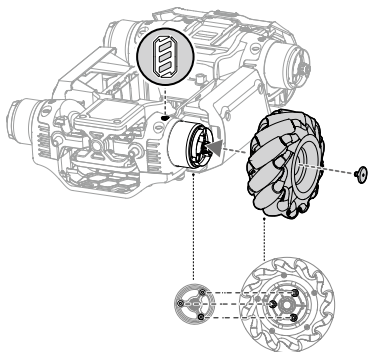
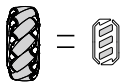
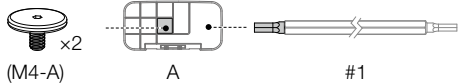
48



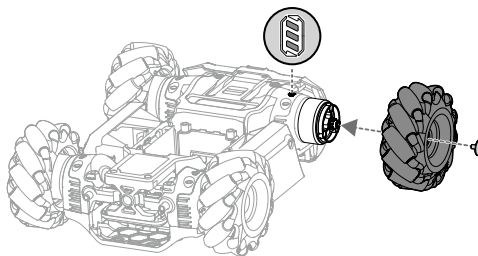
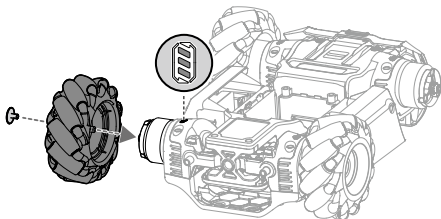
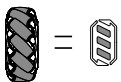
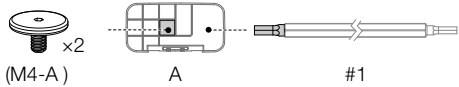
49



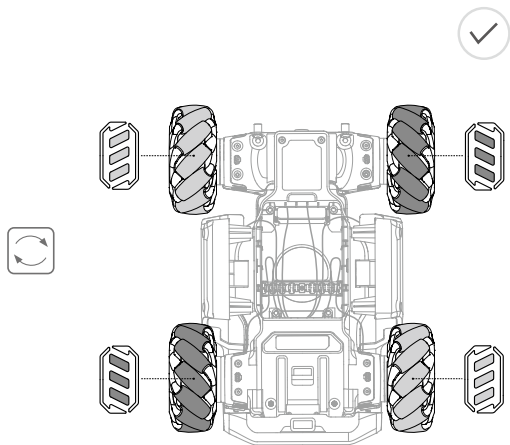
50



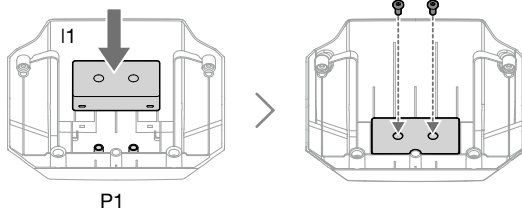
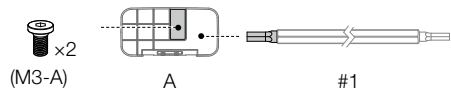
51



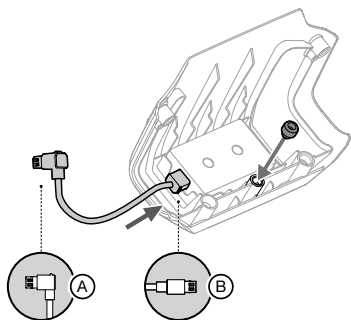
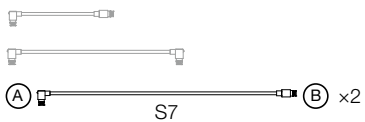
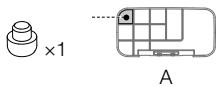
52



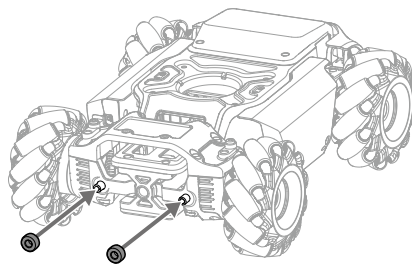
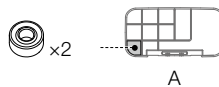
53



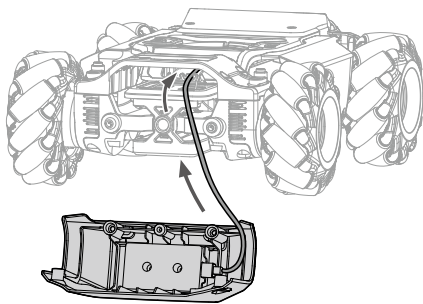
54



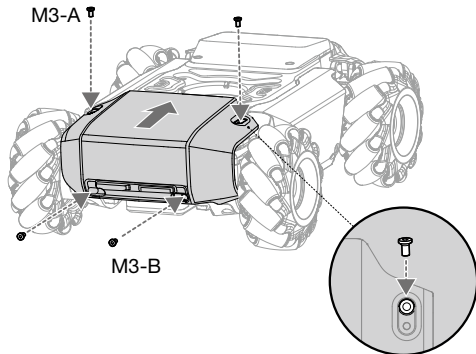
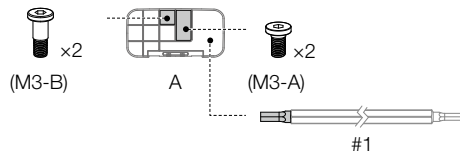
55



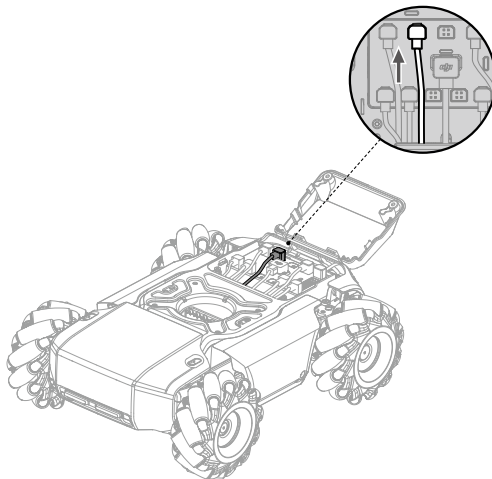
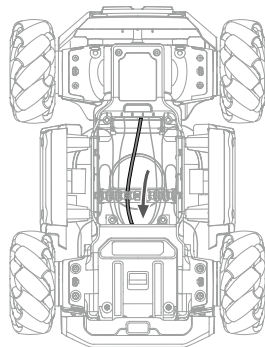
56

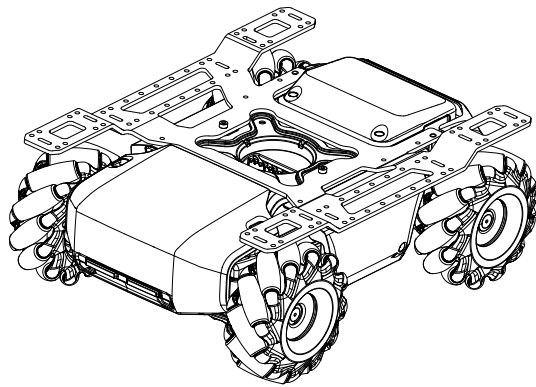
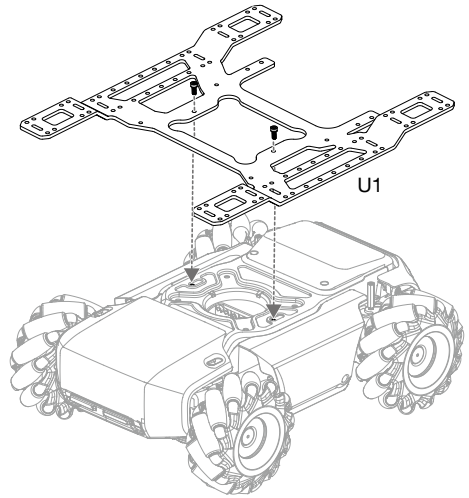
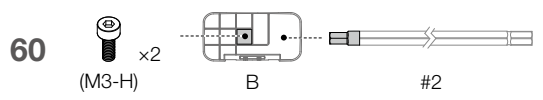
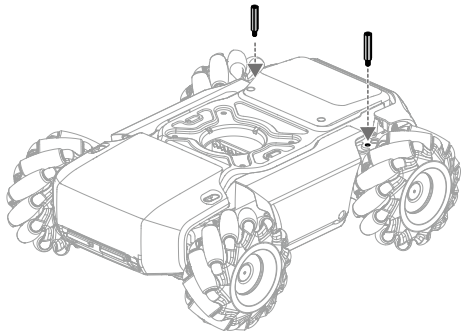
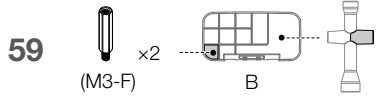


57

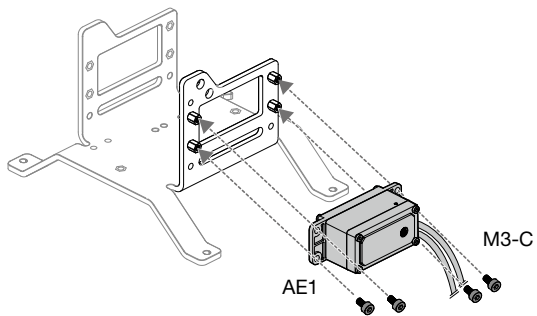
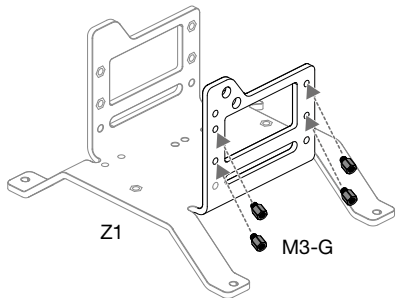
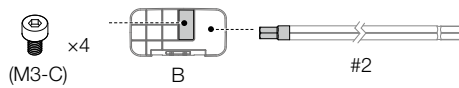
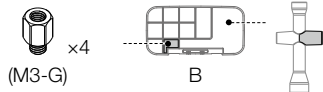


58

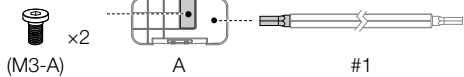




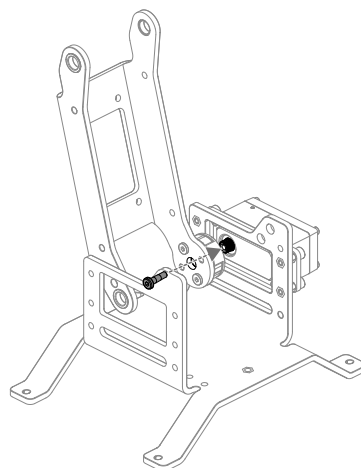
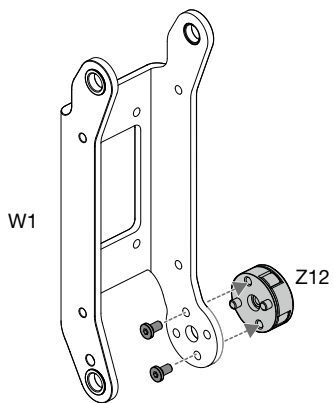
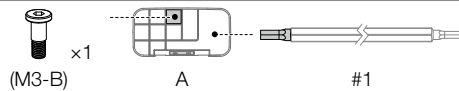
61

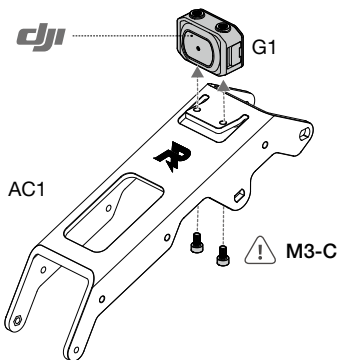
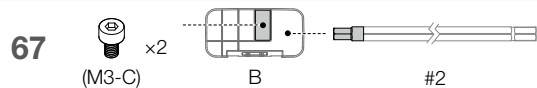
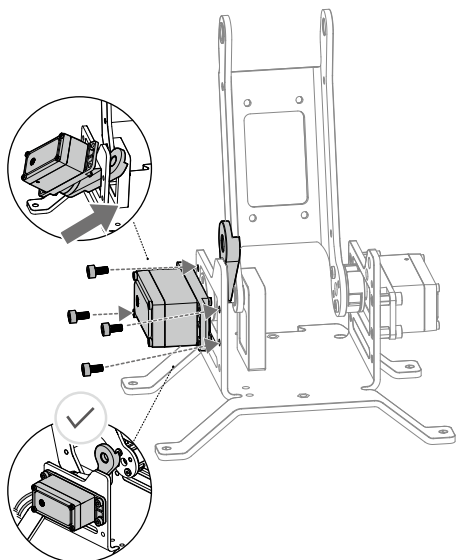
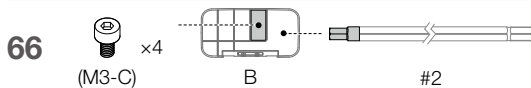
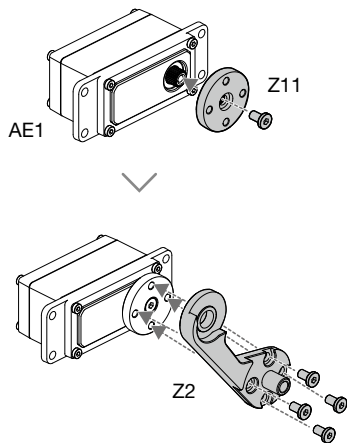
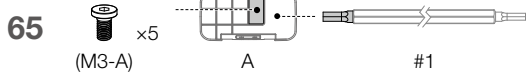
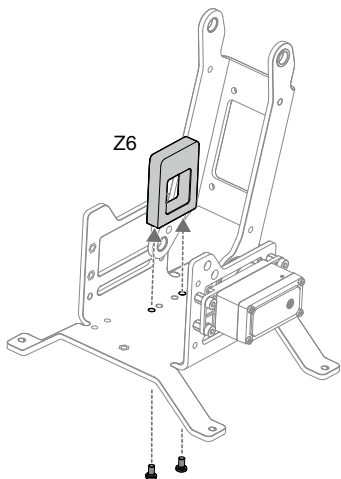
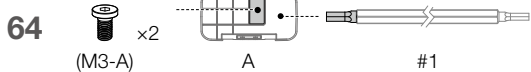


62



63

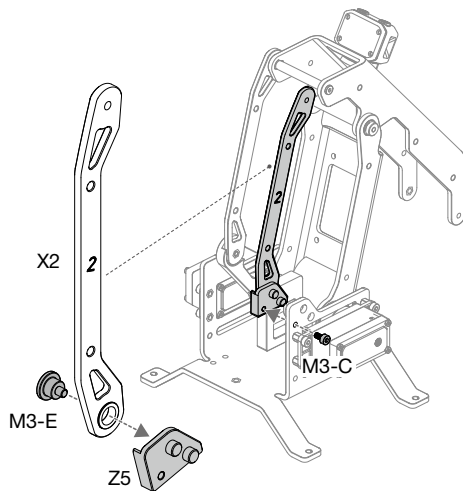
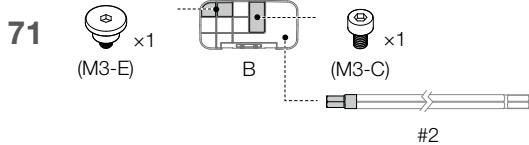
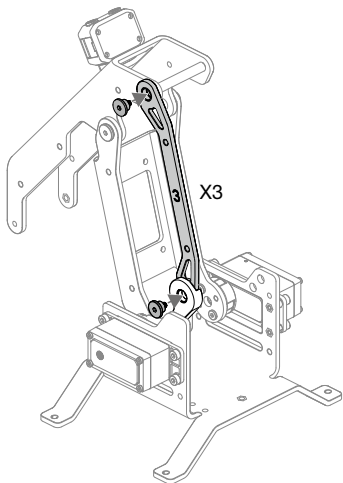
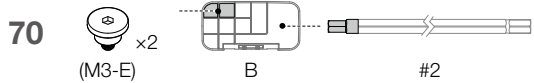
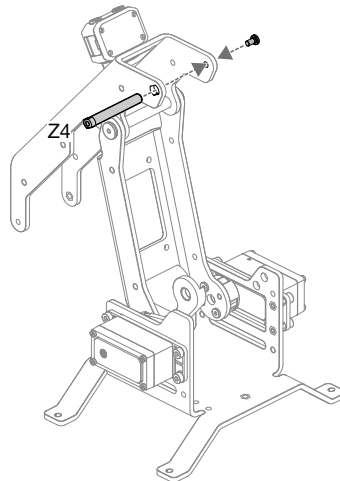
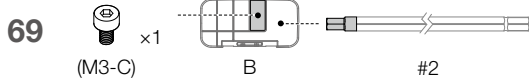
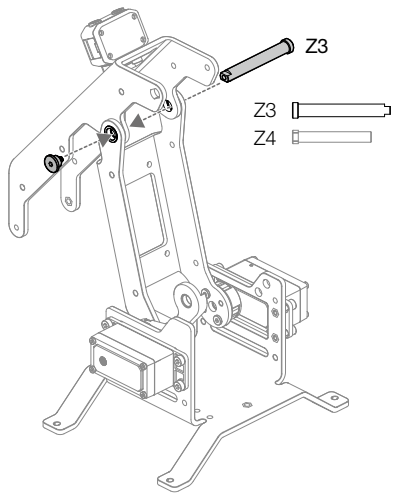
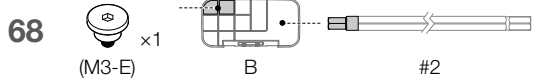




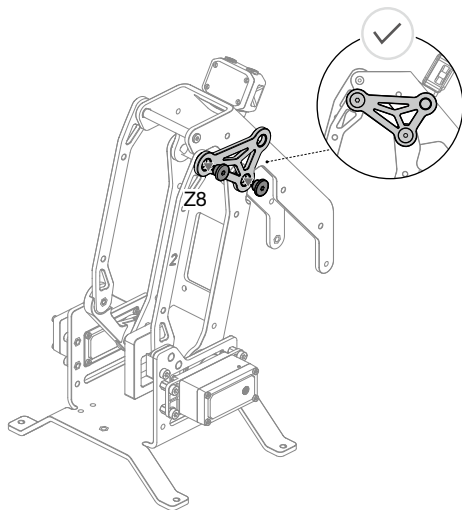
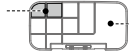
Make sure to use the specified screw. Otherwise, the part may be damaged.

必須按要要求妥當使用螺絲，錯誤使用螺絲可能導致零組件損壞。指定のねじを使用してください。そうしない場合、部品が破損する恐れがあります。

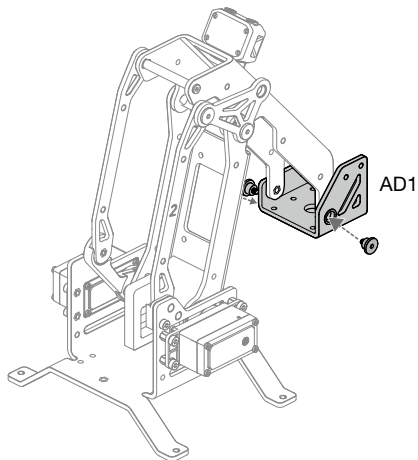
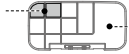
지정된 나사를 사용하도록 확인하십시오. 그렇게 하지 않으면 부품이 손상될 수 있습니다.



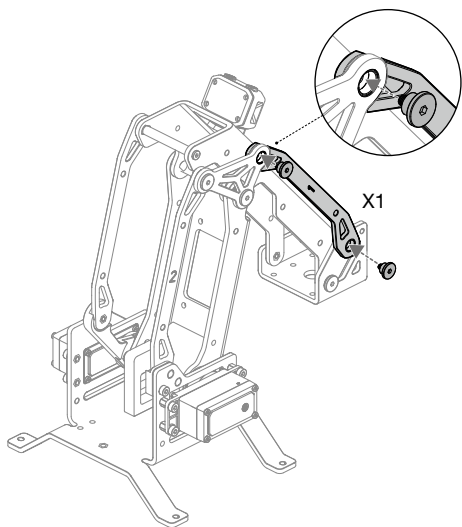
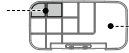
72



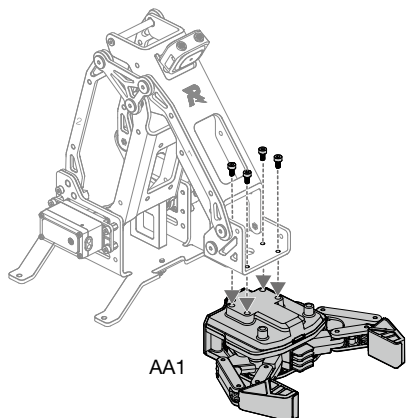
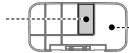
73



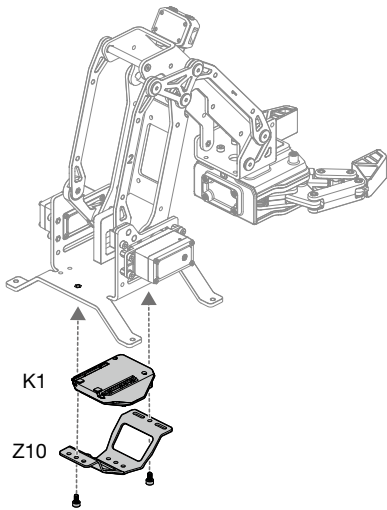
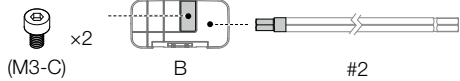
74



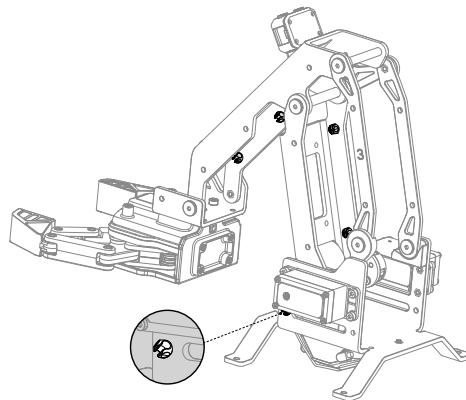
75



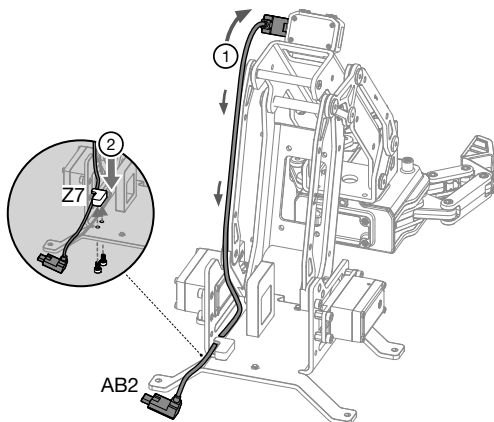
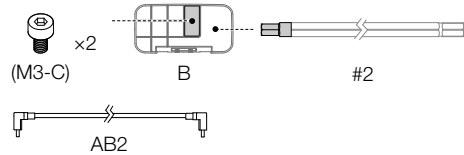
76



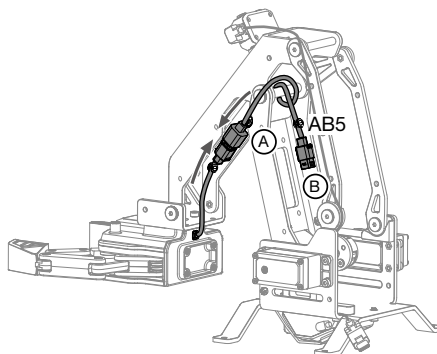
77



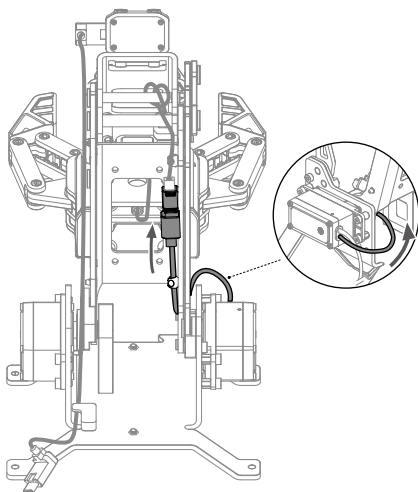
78



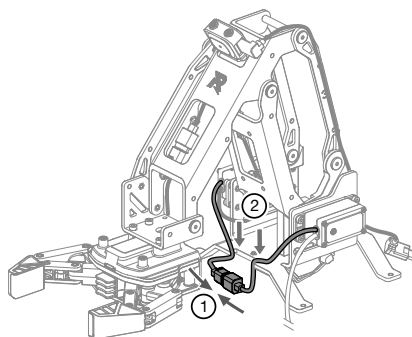
79



80



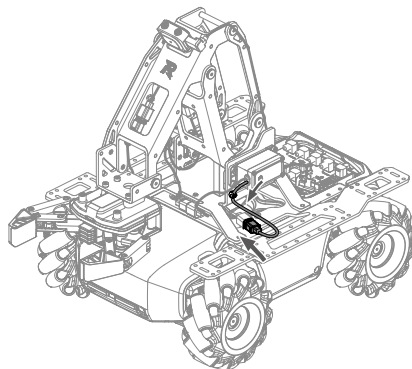
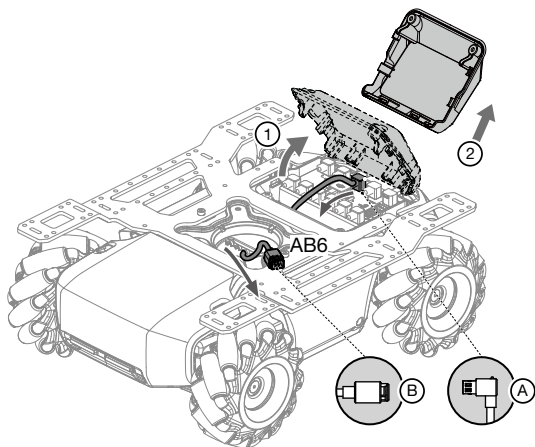
81



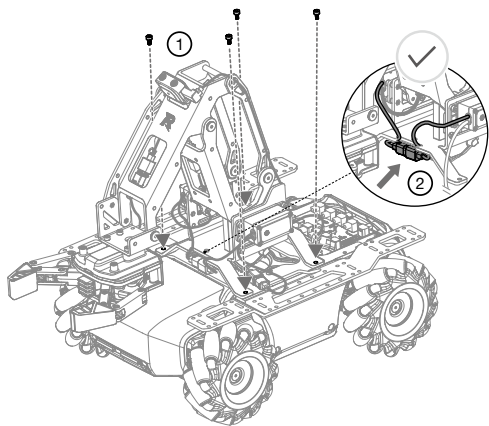
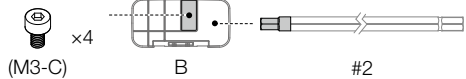
82



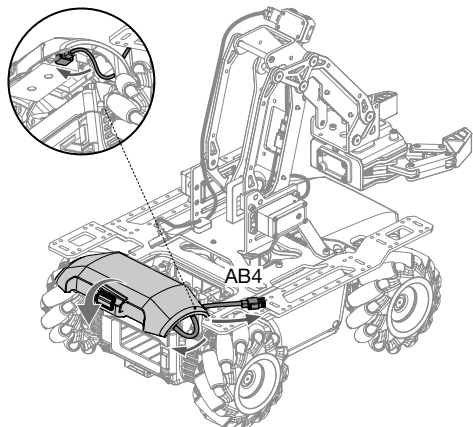
83



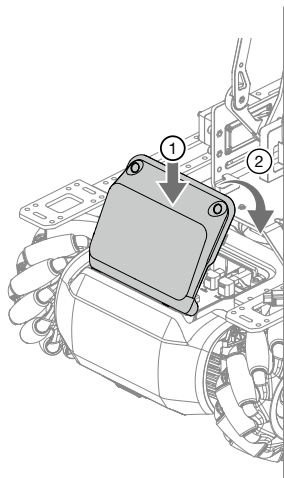
84



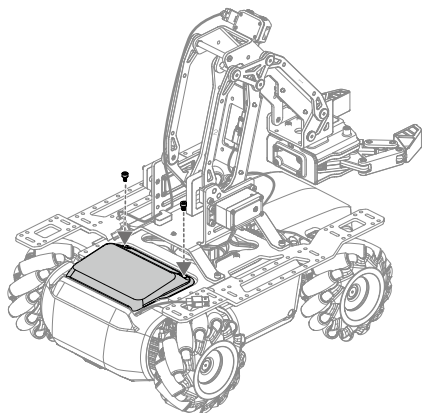
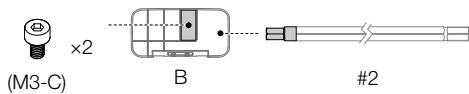
85



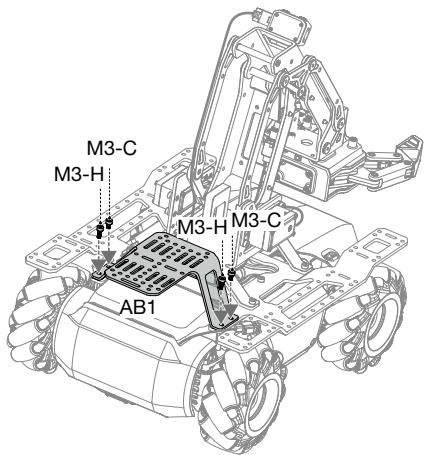
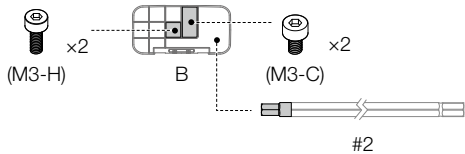
86



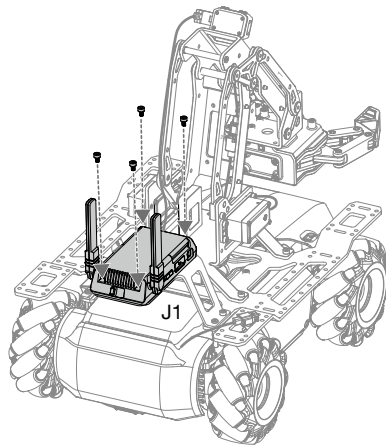
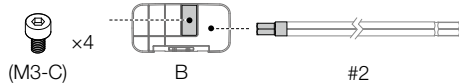
87



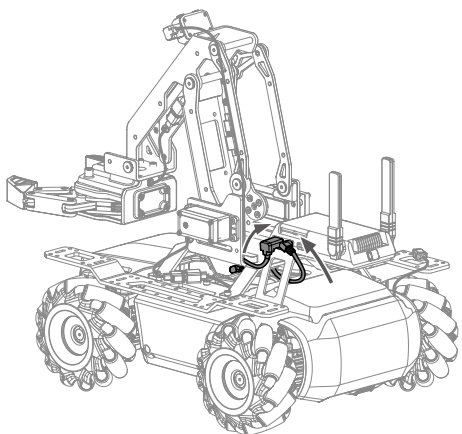
88



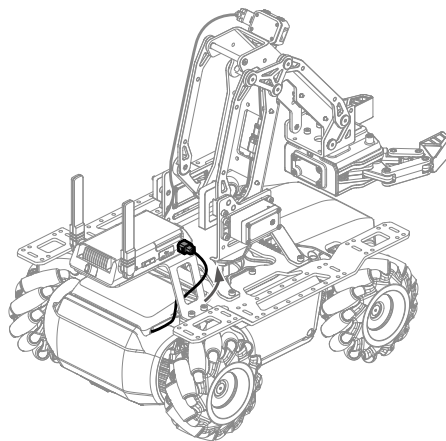
89



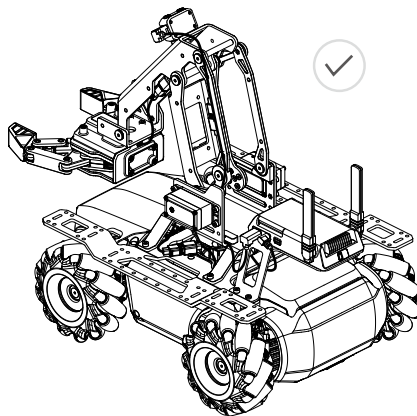
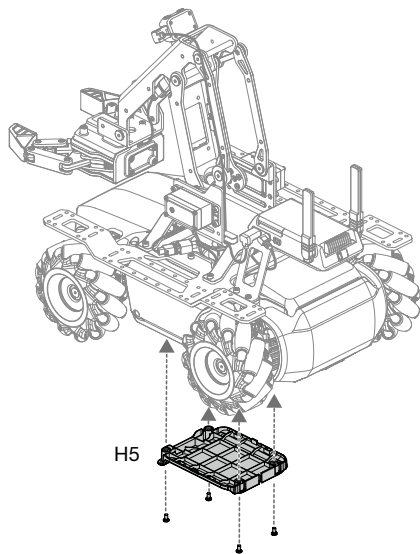
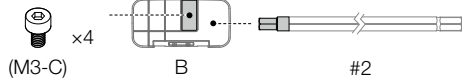
90



91



92



93

Powering On and Activating the EP Core

啟用 EP Core

EP Coreの電源オンとアクティベーション

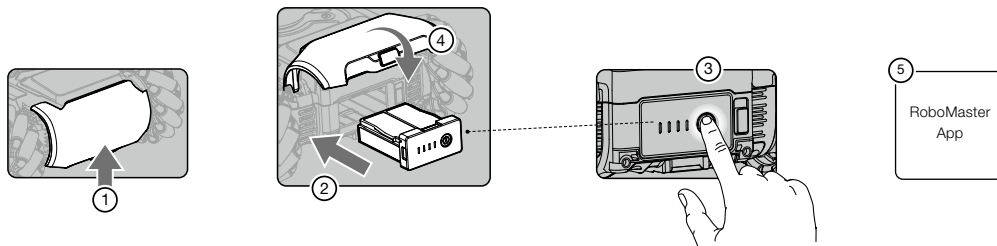
EP Core 전원 켜기 및 활성화

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

將智能電池裝入EP Core，長按電池電源按鍵開啟EP Core，然後連接 app 進行啟用操作。

インテリジェントバッテリーをEP Coreに挿入し、インテリジェントバッテリーの電源ボタンを長押しして電源を入れ、アプリに接続してEP Coreをアクティベーションします。

인텔리전트 배터리를 EP Core에 삽입한 다음, 인텔리전트 배터리의 전원 버튼을 길게 눌러 전원을 켜고 앱에 연결하여 EP Core를 활성화합니다.



Mounting and Using Other Accessories

其它配件安裝和使用

他のアクセサリーの取り付けと使用

기타 액세서리 장착 및 사용

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

RoboMaster EP Core 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。

電源コネクターモジュールとセンサーアダプターを使用して、RoboMaster EP Coreはより多くのセンサーに接続が可能です。取り付けと使用の詳細についてはRoboMaster EP Coreユーザーマニュアルを参照してください。

전원 커넥터 모듈 및 센서 어댑터를 이용해 RoboMaster EP Core에 추가 센서를 연결할 수 있습니다. 설치 및 사용에 대한 자세한 내용은 RoboMaster EP Core 사용자 매뉴얼을 참조하십시오.

Download the latest version from

您可以在 DJI 官方網站查詢最新版《使用者手冊》

最新版は下記よりダウンロードしてください

최신 버전은 다음 웹사이트에서 다운로드하십시오

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



The content is subject to change without prior notice.

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

內容如有更新，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。

本内容は予告なく変更される場合があります。

詳細情報については、DJIの公式ウェブサイト上の製品ページにアクセスしてください。

본 내용은 사전 고지 없이 변경될 수 있습니다.

자세한 내용은 공식 DJI 웹사이트의 제품 페이지를 참조하십시오.

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

ROBOMASTER EP Core