

一、准备

1) 首先下载并安装



2) 再打开并在应用中心中下载





和



前一个用来编写程序, 后一个用来比赛和测试程序

二、关于以上三种 APP

1) 打开 RoboMaster (以下简称 RM) 打开  找到

 控制 ---->  准星坐标 进行更改, 其余根据个人喜好设置

2) 回到主页面, 点击  实验室 ----> 

3) 分为 **Block** 和 **Python** 两种模式

1、在 block 模式中  可以展示有 block 翻译的 python 代码

2、在 python 模式中有几点注意事项:

I. python 代码无法翻译成 block 代码

II. 对于使用 dji 函数获取信息的列表需使用 dij 的 RmList()

创建, 且下标从 1 开始

其余变量定义没有要求

III. 程序从 **def start():** 开始执行

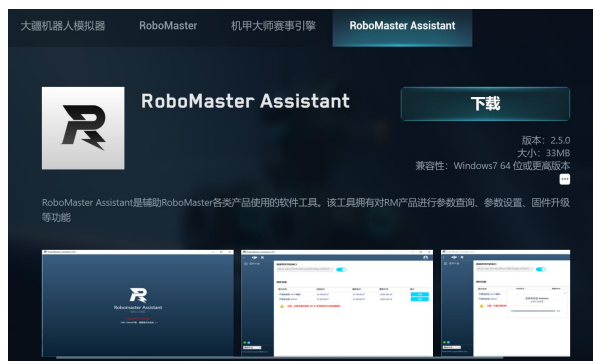
IV. 函数开头记得用 globe 声明全局变量

4) 在实验室的  有开发者文档和编程指南, 有很大的帮助

5) 对于赛事引擎使用较为简单，在此略过（写完的程序一定要在其中测试，以免场上出现意外，比如打击能量机关时云台未回中）

6) 教育平台用来更新两种软件（应用中心中更新）

7) 对于此软件不要下载，去 dji 官网找 RoboMaster Assistant2 下载（更新基地和能量机关用）



8) 对于其中的模拟器，新用户 can 领取一个月的试用期（对于比赛场地），可以也仅可测试 block 导出的 dsp 文件，python 写的无法导入使用