

1. 下图主控模块标注描述正确的是？

A.2 为红外接收器

B.6 为升级接口，可以对外部供电

**C.3 为电源指示灯**

D.4 为银色金属圈航空接头

2. 测速模块的供电电压为多少？

A.5V

B.9V

**C.12V**

D.24V

3. 在灯条模块中，说法错误的是哪个？

A.灯条模块可以显示机器人当前血量和状态

**B.灯条模块供电电压为 24V**

C.灯条模块的工作电流为 1A 至 3.5A

D.灯条对外只有航空线接口

4. 安装后，场地交互模块若有效检测距离较理论值有所缩短，有可能出现的情况为？

- ①带 RoboMaster 图标面被铝板遮挡
- ②带 RoboMaster 图标面被碳纤板遮挡
- ③带 RoboMaster 图标面被亚克力板遮挡
- ④带 RoboMaster 图标面被木板遮挡

A.②③

**B.①②**

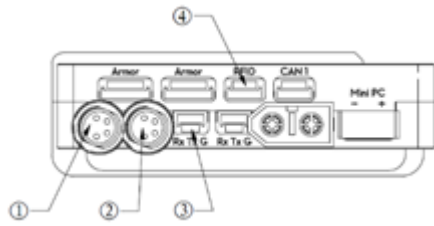
C.②④

D.①④

5. 裁判系统客户端不能为操作手提供以下那一项信息

- A.第一视角图像
- B.机器人血量
- C.机器人实时功率
- D.敌方机器人位置**

6. 下图场地交互模块应该连接到电源管理模块的哪个接口上？



A.1

B.2

C.3

D.4

7. 主控模块使用的无线频段有？

A.只使用 2.4G

B.只使用 5G

C.同时使用 2.4G 和 5G

D.使用 433MHz 进行调试时

8. 场地交互模块额定供电电压是？

A.3.3V

B.5V

C.12V

D.24V

9. 装甲模块能够承受的最大压力值是多少

A.50N

B.190N

**C.490N**

D.1000N

10. 有台机器人为红 1，现在需要将机器人设置成蓝 2 步兵，下面正确的设置顺序应该是？

a.在主界面短按确认键进入实时信息显示页面，确认当前机器人类型是否和设置的一样

b.主页面长按确认键，进入“Robot Type Setup”，选择"Robot Standard"

c.主页面长按，进入“Robot ID Setup”，选择“BLUE”然后再选择"BLUE 2 Engineer"

A.abc

B.bca

C.acb

**D.cba**

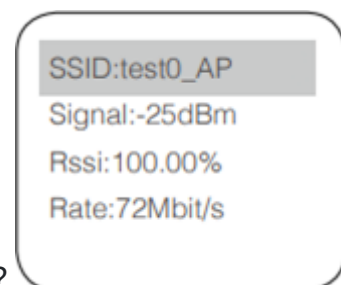
11. 正常使用情况下，场地交互模块红灯闪烁，具体指示的意义是？

**A.检测到有效 IC 卡**

- B.写卡成功
- C.射频信号受到干扰或者检测到无效 IC 卡
- D.供电异常

12. 如果在升级过程中，由于误操作或其他原因导致升级停止或升级失败，此时应进行一下哪一种操作

- A.再次点击升级按钮对模块进行升级**
- B.将模块返厂维修
- C.拆卸模块试图维修
- D.购买一个新模块



13. 根据下图主控模块屏幕显示能获取的正确信息有？

- A.当前连接的无线网络的 SSID 为 : test0\_AP**
- B.当前的信号质量为-25dbm
- C.当前的信号强度为 100%
- D.发送速率为 36MBit/s

14. 在为裁判系统升级时，如何获取各个模块最新的固件

- A.发邮箱给售后索要

B.百度一下

C.向其他队伍索要

**D.在 RMTTool 软件中点击下载固件来获取最新固件**

15. 以下哪项关于下图主控模块屏幕显示的内容描述正确的是？

Pos(0.0,0.0,0)	Hero	Red 1
42mmSpeed: 0.0/ 16	17mmSpeed: 10.0/ 30	
42mmHeat: 0.0/ 200	17mmHeat: 60.0/ 240	
42mmFreq: 0.0	17mmFreq: 6.0	
Camera:0/2 Ver:0.0	HP: 100/300	

A.17mm 弹丸实时射频为每分钟 6 颗

**B.17mm 弹丸射速上限为 30m/s**

C.当前机器人血量为 300

D.当前机器人血量上限为 240

16. 以下哪项关于主控模块按键功能描述不正确的是？

A.在主页面或实时信息显示页面时，长按确认键进入机器人功能页面

B.在非主页面时，长按取消键会直接退回到主页面

**C.在主页面时，长按取消键会进入实时信息显示页面**

D.在非主页面时，短按取消按键退回到上一页面

17. 以下哪项关于主控模块中测速模块设置描述正确的是？

**①额外射速模块设置的选项"Ext Setup Mon"属于"Debug Option"子项目**

②在"Module Setup"页面下，选择“Compass Calibration”可以对测速模块上的指南针进行校准

**③在"Module Setup"页面下，选择“Compass Calibration”，若正确连接射速模块，则测速模块侧面 LED 高亮表示进入校准模式**

④在射速模块进入校准状态后，将射速模块按照上、下、前、后、左、右六个方向静止放置一段时间（2s 左右）即可完成校准

**A.①③**

B.①②

C.②③

D.③④

18. 在测速模块中，以下说法中正确的是哪个？

A.测速模块自检不通过时，两侧 LED 灯绿灯闪烁。

B.测速模块红外对管被异物持续遮挡时，两侧 LED 灯红灯闪烁

C.测速模块未连接上主控时，两侧 LED 灯红蓝灯交替闪烁。

**D.测速模块红外对管检测异常时，两侧 LED 灯红蓝灯交替闪烁。**

19. 裁判系统主控模块是裁判系统的核心控制单元，功能包含有？

**①监控整个系统的运行状态**

**②集成人机交互**

**③无线通信**

**④状态显示**

- A.①
- B.①②
- C.①②③
- D.①②③④**

20. 场地交互模块使用注意事项有？

- ①使用时请确保电路无短路、接口按照要求正确连接**
- ②进行 ID 设置后使用**
- ③确保待检测的 IC 卡两面均无金属遮挡，否则将会影响交互模块的有效检测距离**
- ④交互模块需配合裁判系统主控模块以及电源管理模块一同使用**

- A.①
- B.①②
- C.①②③
- D.①②③④**

21. 组建局域网时，以下描述不正确的是？

A.使用一个 2.4G ( 裁判系统只支持 2.4G ) 带 LAN 口的无线路由器 ( 可以使用家用路由器 )。将其 IP 设置成 192.168.1.1，SSID 自定义，密码设置 12345678，加密方式选择 WPA2，开启 DHCP 功能。

B.运行 RoboMaster Server 的服务器主机通过网线连接到无线路由器，主机



设置静态 IP : 192.168.1.2。

C.运行 RoboMaster Client 的客户端主机通过网线连接到无线路由器，IP 地址自动获取即可，无需手动设定。

**D.开启机器人电源给裁判系统供电。将主控模块 IP 设置成 192.168.1.20~192.168.1.230 中的任意 IP。**

22. 通过交互界面，机器人端可以选择预先配置的 SSID（即 WIFI 的名字）与服务器建立连接并通信，操作不正确的是？

**A.连接 WiFi 的选项"WIFI Setup"属于机器人功能页面的子项目**

B.在"WIFI Setup"页面下，选择"Scan SSID"，等待一段时间后会出现附近的 WiFi 的 SSID

C.在正确操作"Scan SSID"后，选择目的 SSID，短按即可连接到 WiFi，同时会记住 SSID。下次开机，机器人端会自动连接该 SSID

D.在"WIFI Setup"页面下，选择"Forget SSID"，会忘记记住的 SSID

23. 设置机器人 ID 时会附带默认的机器人类型，现在需要将机器人设置成红 1 工程，下面描述不正确的是

A.在主界面确认长按进入功能页面，就能出现机器人类型设置相关的功能选项 "Robot Type Setup"和"Robot ID Setup"

**B.设置非常规的机器人，机器人类型和机器人 ID 先后不需要有先后顺序**

C.先将"Robot ID Setup"设置成 "Red1 Hero" , 再将"Robot Type Setup"设置成 "Robot Engineer"

D.设置成功后, 需要在主页面短按确认键进入实时页面确认当前机器人类型和ID

24. 关于主控模块的安装方式描述正确的是？

①切勿遮挡升级接口

②可以遮挡红外接收器

③为了进行保护, 使用金属盒子封闭保护主控模块

④安装时需要考虑操作便易性, 保证屏幕和按键没有遮挡

A.②③

B.①③

C.②④

**D.①④**

25. 17mm 与 42mm 测速模块的测频范围分别是多少？

A.1-25Hz;1-35Hz

B.1-30Hz; 1-40Hz

C.1-35Hz; 1-25Hz

**D.1-35Hz; 1-35Hz**

26. 以下对于装甲模块的使用描述正确的一项是

- A. 装甲模块可以长时间超出量程使用
- B. B.装甲模块抗撞击性很强，不用做任何保护结构
- C.可以自行设计装置妨碍装甲模块检测弹丸打击

**D.装甲模块在使用前需要检查是否存在 ID 冲突的情况**

27. 现在需要将机器人查询装甲模块版本，下面正确的设置顺序应该是？

- a.主页面长按确认键，通过上翻下翻按键选择"Read Version"
- b.通过上翻下翻按键查看各个装甲模块的版本号
- c.通过上翻下翻按键选择"Armor Module"，短按确认键进行查询

A.abc

**B.acb**

C.cab

D.cba

28. 在使用升级工具进行升级时，发现升级按钮为灰色无法点击，按 F5 刷新后状态不变，则可能是什么原因导致的

- A.该模块损坏无法升级
- B.升级工具无法获取到该模块的信息

**C.该模块固件版本已是最新，不需要升级**

D.模块连接线损坏无法通信

29. 在电源管理模块中，以下连接方式错误的是哪个？

A.Chassis 输出接口——底盘

B.Gimbal 输出接口——云台

C.Ammo-Booster 输出接口——发射机构

**D. MiniPC 接口——主控**

30. 裁判系统用户接口输出的数据不包含有

A.比赛剩余时间

B.机器人剩余血量

C.底盘输出的实时功率

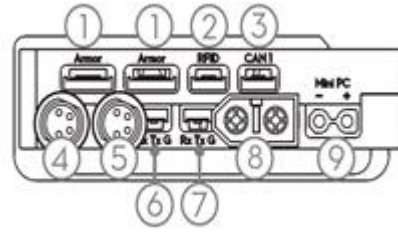
**D.敌方机器人位置**

31. 在电源管理模块中，以下说法错误的是？

**A.电源管理模块**

可为底盘、云台、发射机构和 Mini PC 提供 24V 直流电源输出，并检测这 4

个通道的电流、电压并计算功率



B.用户可以从图中 6 接口获取裁判系统相关信息

C.电源管理模块应该使用金属圈为黑色的航空插头连接主控模块

D.电源管理模块会将各个模块发送的数据包按照要求转发至目标模块

32. 在测速模块中，以下说法错误的是哪个？

A.当测速模块检测到有弹丸经过时，两侧 LED 灯将会出现一次流水灯效

B.测速模块上电后两侧 LED 灯呈红蓝灯交替闪烁时应检查传感器是否被异物遮挡或者损坏

C.测速模块上电后两侧 LED 灯呈绿灯闪烁时应检查模块与主控的 CAN 接头及对接航空线

**D.测速模块将会以 15Hz 的频率将方向角度数据发送给裁判系统主控模块**

33. 以下灯条模块固定方式错误的是哪个？

A.可使用 M3×10 的螺丝钉将灯条模块固定在小装甲支撑架两侧

B.可使用 M3×10 的螺丝钉将灯条模块固定在大装甲支撑架两侧

**C.可使用安装支架侧面的 4 个 M2.5 螺纹孔将灯条固定在符合要求的位置**

D.可使用安装支架底部的 4 个 M3 螺纹孔将灯条固定在符合要求的位置

34. 以下哪项关于下图主控模块屏幕显示的内容描述错误的是？

Hero	Red 1
17mmSpeed:	10.0/ 30
17mmHeat:	60.0/ 240
17mmFreq:	0.0
HP:	300/300

**A.17mm 弹丸实时射速为 30**

B.当前机器人为红方 1 号机器人

C.17mm 弹丸实时热量为 60

D.HP 表示当前血量/血量上限

35. 请选择正确相机图传模块的接收端 ID 设置步骤顺序

a. 使用 USB Type-C 数据线将 PC 和接收端的 USB 端口连接，将相机图传模块接收端用电源适配器供电，等待 20 秒左右直到状态指示灯为绿色常亮，表示启动完成。

b.打开 PC 的设备管理器，展开网络适配器子菜单，检查是否有“Remote NDIS based Internet Sharing Device”设备，如果没有安装驱动需要参考“激活接收端”章节安装接收端模块 DJI Phantom 4 Drivers\_1.2\_Installer 驱动。

c. 打开“RoboMaster Client”，点击“进入客户端”按钮，进入客户端画面，在客户端界面按电脑键盘上的“p”键弹出“设置面板”子页面，在“登

陆”菜单的下拉框选择接收端对应的机器人 ID，客户端软件会自动设置接收端的图传通道 ID。

d. 在设置面板的下方可以看到图传状态：串口，连接状态，速率，模式和通道，分别表示接收端串口的连接状态、图传的连接状态、传输速率、工作模式和图传通道 ID。

e. 接收端收到图传通道 ID 后，会自动跟相同图传通道 ID 的发送端对频，对频成功后客户端会显示图传传回的画面，同时客户端设置面板的图传连接状态指示灯会变成绿色

**A.abcde**

B.aecdb

C.acdbe

D.adbec

36. 裁判系统用户接口描述正确的是？

①通过 UART 输出，波特率为 115200

②裁判系统用户接口处于主控模块上

③裁判系统用户接口处于电源管理模块上

④一共有两路裁判系统用户接口，一个处于主控模块上，另一个处于电源管理模块上

**A.①③**

B.①④

C.②③

D.②④

37. 以下模块中不能和测速模块串联的是哪个？

A.电源管理模块

**B.主控模块**

C.UWB 模块

D.图传发射端模块

38. 现在需要将机器设置成离线模式，下面正确的设置顺序应该是？

**a.主页面长按确认键，通过上翻下翻按键选择"Debug Option"，短按确认键进入**

b.通过上翻下翻按键选择"Function Enable Mask"，短按确认键进入

**c.通过上翻下翻按键选择"Offline Mode"，短按确认键翻转离线模式，确保后面方框打上勾号**

A.abc

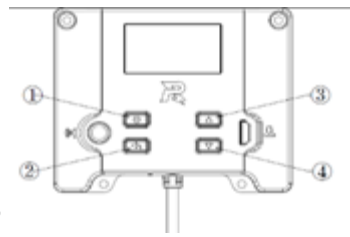
B.acb

C.cab

**D.ac**

39. 裁判系统的人机交互接口，是由一块显示





键组成。如下图所示，对标注描述正确的是？

- A.1.上翻 2.下翻 3.确认 4.取消
- B.1.确认 2.取消 3.上翻 4.下翻**
- C.1.上翻 2.确认 3.下翻 4.取消
- D.1.确认 2.上翻 3.取消 4.下翻

40. 主控模块中确认键长按的操作不多，但都是比较重要而且容易被忽略的功能，下面对确认键长按描述的功能正确的是？

- ①在主页面上确认键长按可以进入机器人功能页面**
- ②在连接对应的 SSID 时，确认键长按可以记住该 SSID，重新上电会自动连接该 SSID**
- ③在实时信息显示页面确认键长按可以进入机器人功能页面**

- A.①
- B.①②
- C.①②③**
- D.①③

41. 若想组建 RoboMaster 裁判系统局域网，需要将无线 AP 的 SSID 和密码设置为以下哪一项

A.SSID : robomaster 密码 : 66666666

B.SSID : rm 密码 : 88888888

C.SSID : robomaster 密码 : 不设置密码

**D.SSID : 任意名称 密码 : 12345678**

42. 在裁判系统服务器界面想要进入软件帮助页面需要执行以下那一项操作

A.按键盘的 F1 按钮 ‘-’

B.按键盘的 F2 按钮

**C.没有这一功能**

D.对着电脑大声喊 “我要帮助”

43. 运行 RoboMaster Server 程序的电脑需要对其 IP 地址进行以下哪一项设置

A.将 IP 地址设置为 192.168.1.1

B.需要设置两个 IP 地址 : 192.168.1.2、192.168.0.8

**C.将 IP 地址设置为 192.168.1.2**

D.将 IP 地址设置为 192.168.0.8

44. 主控模块应该连接到电源管理模块的哪个接口上？



**A.1**

B.2

C.3

D.4

45. 下列关于升级工具的使用描述错误一项的是

A.当存在多个模块需要升级时，可以勾选升级工具中“自动升级”复选框，自动地对所有模块进行升级

B.升级工具可以使用 USB 数据线连接至主控模块的 USB 接口对裁判系统各个模块进行升级

**C.升级工具可以自动地从服务器上下载最新的固件**

D.升级工具一次只能给同一个模块进行升级

46. 裁判系统各模块正常工作，是保证比赛公平公

前提条件。因此，机器人端在上电启动之后，会对各个模块进行自检。重要模块自检不通过时，灯条模块会呈什么颜色？

**A.黄色**

B.绿色

C.红色

D.蓝色

47. 图传模块发射端与图传模块接收端需要通过 ID 匹配才能正确传输视频图像。在日常调试中，以下对应关系正确的是？

**①机器人 ID 为 RED1，相机图传模块接收端 ID 为 1**

②机器人 ID 为 BLUE1，相机图传模块接收端 ID 为 1

**③机器人 ID 为 BLUE4，相机图传模块接收端 ID 为 3**

④机器人 ID 为 BLUE2，相机图传模块接收端 ID 为 2

**A.①③**

B.①④

C.②③

D.②④

48. 以下关于下图主控模块屏幕显示的内容描述正确的是？

**①机器人端未登录到服务器**

②机器人已经接入无线网络

③主控模块温度异常



④42mm 测速模块处于离线状态

A.①③

**B.①②**

C.②③

D.③④

49. 在使用升级工具给装甲模块进行升级时，发现升级工具无法正确显示装甲模块的数量，并且装甲模块指示灯呈红、蓝、紫三色交替闪烁状态，则可能是以下哪一种原因导致的

A.装甲模块损坏

B.装甲连接线损坏

**C.装甲模块 ID 冲突**

D.裁判系统其他模块损坏

50. 通过交互界面可以查看机器人端当前连接的 WiFi 信息，下面描述正确的是  
①查看 WiFi 信息的选项名字为"Connect Information"，属于 Game Setup 子菜单

②通俗地说，SSID 便是你给自己的无线网络所取的名字，在查询 WiFi 信息页面可以读取当前连接的 AP 的 SSID

③为了避免忘记无线网络的密码，在查询 WiFi 信息页面能读取无线网络的密码

④信号强度信号质量能反馈当前的无线链路稳定性、无线网络&主控模块的无线质量和距离远近，在查询 WiFi 信息页面能读到这两个信息

A.②③

**B.②④**

C.①③

D.①②

51. 若装甲模块上电后两侧灯条呈紫色持续闪烁，则不可能是以下那一项原因

A.裁判系统未连接服务器

B.装甲连接线损坏

**C.电源管理模块损坏**

D.主控模块损坏

52. 如何获得最新版的升级工具和服务器软件？

A.和其他参赛队索要

B.向 RoboMaster 组委会索要

C.向往届队员索要

**D.在 RoboMaster 官网上下载**

53. 以下那一项功能是 RoboMaster 服务器不能实现的

A.自动处理比赛胜负判别逻辑

**B.为裁判系统模块升级**

- C.收集比赛过程中机器人信息
- D.收集比赛过程比赛战场机关信息

54. 如果发现 RoboMaster 裁判系统客户端无法连接到服务器，则不可能是以下哪一种情况导致的

- A.机器人没有连接到服务器**
- B.客户端电脑与服务器不在同一网段上
- C.服务器程序没有正常运行
- D.没有正确配置防火墙

55.以下选项中，关于主控模块中调试功能描述不正确的是？

- A.调试功能页面"Debug Option"属于"Game Setup"子项目**
- B.修改“Debug Option” 页面中的 “ Module Detection ” 选项为失能，忽略模块离线检测从而方便调试时给底盘和云台供电
- C.使能 Ext Speed Mon 后表示该机器人装配有额外的 17mm 测速模块，设置完成后断电会保存
- D.在"Module Detection"查看故障模块异常信息

56. 现在需要设置相机图传模块 VT12 的接收端 ID，需要准备的材料有？

- ①相机图传模块驱动
- ②PC 端应用软件 “RoboMaster Client ”
- ③电源管理模块
- ④主控模块

A.①③

**B.①②**

C.③④

D.②③

57. 可以适配 17mm 和 42mm 测速模块的枪管直径分别为多少？

A.18mm;45mm

**B.21mm; 48.5mm**

C.21mm; 45mm

D.18mm; 48.5mm

58. 以下哪项关于主控模块中读取各模块版本描述正确的是？

A.连接 WiFi 的选项"Read Version"属于"Module Setup"页面的子项目

B.读取最多不超过 4 个相同模块信息

**C.每次只能读取一种模块的版本**

D.不能直接读到主控模块的版本信息

59. 在非主页面下，无任何按键操作多少秒，将会自动退回到主页面显示？

A.10s

B.20s

**C.30s**

D.40s

60.关于场地交互模块描述正确的是？

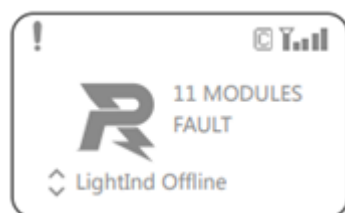
A.场地交互模块的有效探测距离为 150mm ( ±5% )

B.支持读写 ISO14443 国际标准协议的 IC 卡

**C.工作的无线频段为 13.56MHz**

D.场地交互模块通过主控模块直接供电

61. 根据下图主控模块屏幕显示能获取的正确信息有？



**A.有 11 个模块处于离线或者故障状态**



- B.机器人正在接入无线网络
- C.机器人已经连接服务器
- D.机器人读到正确的 RFID 卡

62. 第一次安装完成上电，导致裁判系统主控模块显示模块异常情况有？

- ①通过电源管理模块的云台供电接口给机器人云台供电
- ②装甲模块 ID 没有正确设置
- ③场地交互模块有效距离内存在 RFID 卡
- ④射速模块有异物遮挡传感器

- A.②③
- B.②④**
- C.①②
- D.①③

63. 以下哪几项是可以在"Game Setup"页面可以进行配置的项目

- u 1.重置血量
- u 2.设置最大血量
- u 3.设置限定功率
- u 4.设置 17mm 弹丸限定射速
- u 5.设置 42mm 弹丸限定射速
- u 6.设置 17mm 弹丸限定热量
- u 7.设置 42mm 弹丸限定热量

- A.4567
- B.124567
- C.12346
- D.1234567**

64. 模块连接正常后，需要对裁判系统进行功能性测试，以下正确的是？

- ①发射弹丸，观察主控交互屏是否有射速，射频的数值显示
- ②依次敲击装甲模块，通过观察主控模块交互 OLED 屏的实时数据显示页面扣除血量数值是否正确
- ③使用场地交互模块测试卡测试场地交互模块功能和检测距离，如果正确读取到场地交互模块测试卡信息，场地交互模块灯条会以机器人身份颜色红色或者蓝色进行闪烁提示
- ④设置相机图传模块接收端与发射端（参考相机图传模块使用说明）。设置成功后，查看相机图传模块接收端视频数据

- A.①
- B.①②
- C.①②③
- D.①②③④**

65. 主控模块额定供电电压是？

- A..3V
- B.5V
- C.12V**
- D.24V

66. 机器人端安装完成后，需要检查安全相关事项，以下哪项不正确？

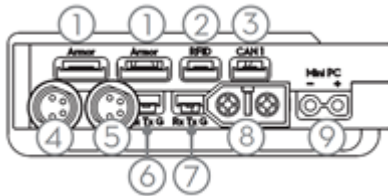
- A.电源正负线没有出现正负接反情况
- B.检查线材是否牢固的连接每一个模块，以及是否有卷入运动机构的风险
- C.裁判系统输入电源电压不超过 24V
- D.主控模块的 USB 口给其他模块供电**

67. 校准测速模块磁力计时，操作 UI 后，进行什么操作？

- A.将测速模块水平旋转 360 度，然后将枪管竖直朝上，并沿着枪管方向旋转 360°**

- B.将测速模块底面朝下放置 10s
- C.将测速模块垂直旋转 360 度
- D.将测速模块在空间中呈 8 字摆动

68.在电源管理模块中，以下连接方式错误的是哪个？



- A.1——装甲
- B.2——RFID 模块
- C.4——测速模块**
- D.5——图传模块

69. 以下哪项关于图传模块 VT02&VT12 描述不正确的是？

- A.相机图传模块为用户提供第一人称视角
- B.相机图传模块的发送端安装于机器人端，相机图传模块的接收端安装于客户端。
- C.如果使用客户端接收视频图像，PC 端需要安装视频采集卡**
- D.首次使用相机图传模块时，需分别对发送端和接收端进行使用地区激活操作

70. 以下哪项关于主控模块中装甲 ID 设置描述不正确的是？

- A."Module Setup"选项属于机器人功能页面的子项目
- B.在"Module Setup"页面下，短按"Armor ID Reset"，则会进入装甲 ID 重置状态，此时装甲的面板指示灯以一定频率闪烁
- C.以一定力度依次敲击装甲模块，装甲指示灯熄灭后重新亮起，表明该装甲 ID 设置成功。第一个被敲击的装甲 ID 编号为 0，并且装甲 ID 编号根据敲击的先后顺序依次递增。
- D.在"Module Setup"页面下，短按"Armor ID 0"，则会把此时连接到主控模块的所有装甲模块的 ID 设置为 0 号**

71. 裁判系统在组件 WIFI 局域网时，所选 AP 的无线频段应为以下哪一个

A.2.4G

**B.2.4G**

C.5.8G

D.2.4G+5.8G

72.在电源管理模块中，输出电压不会有哪个？

**A.DC 3.3V**

B.DC 5V

C.DC 12V

D.DC 24V

73. 请选择激活相机图传模块的发送端正确步骤顺序

a.参考“RoboMaster Tool 2 升级步骤”章节，安装主控模块 USB 驱动。

b.点击软件左侧的“图传激活”页面，会显示图传模块的激活界面，然后点击“发送端激活”按钮进入激活流程，

请确认激活区域为所在地区后，再点击“激活”按钮进行激活。

口连接，为电源管理模块供电。

c. 打开 RoboMaster Tool 2 软件，检查 PC 网络连接状态保证能正常连接互联网。

d.进入主界面左侧串口设备管理区域，选择正确的串口设备号，然后点击【打开】按钮。

e.将发送端和主控模块连接到裁判系统电源管理模块，使用 Micro-USB 数据线将 PC 和主控模块的 USB 端

A.abcde

B.aecdb

**C.acdbe**

D.adbec

74. 电源管理模块黑色航空插头可以连接哪个模块？

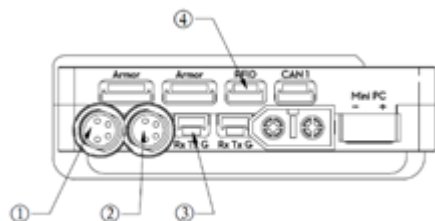
A.测速模块

**B.主控模块**

C.UWB 模块

D.图传发射机模块

75. 下图场地交互模块应该连接到电源管理模块的哪个接口上？



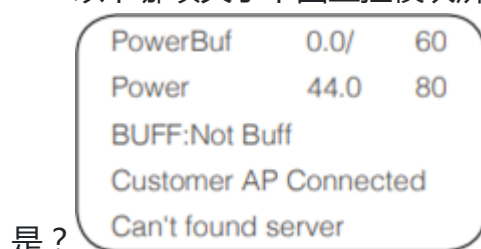
A.1

B.2

C.3

**D.4**

76. 以下哪项关于下图主控模块屏幕显示的



是？

A.当前没有 Buff 增益

B.当前没有连接到服务器

**C.当前机器人功率为 80W**

D.当前机器人功率缓存上限为 60

77.现在需要将机器人连接上无线网络，下面正确的设置顺序应该是？

- a.通过上翻下翻按键选择"Scan SSID"，短按确认键
- b.主页面长按确认键，通过上翻下翻按键选择"WIFI Setup"，短按确认键进入
- c.通过上翻下翻按键选择合适的 SSID，短按确认键进行连接

A.abc

**B.bac**

C.acb

D.cba

78. 以下选项中，关于"Debug Option"页面正确的是？

- A. " Module Detection " 使能后会忽略模块离线
- B. " All Lights Control " 使能后机器人灯效状态显示功能开启，这项设置断电会保存
- C. " Bullet Test " 使能后 17mm 测速模块用于荧光弹丸亮度测试，这项设置断电后不会保存**
- D. " Offline Mode " 使能后机器人端处于离线模式，这项设置断电后不会保存

79. 在使用升级工具对裁判系统模块进行升级时，APP 版本号一栏变为红色表示什么

- A.该模块出现损坏无法升级
- B.该模块有新版本固件**
- C.无法从服务器获取到最新固件
- D.升级工具无法获取到该模块的信息

80.17mm 与 42mm 测速模块的测速范围分别是多少？

- A.1-40m/s;1-60m/s
- B.1-60m/s; 1-40m/s
- C.1-30m/s; 1-50m/s
- D.1-50m/s; 1-30m/s**

81.以下哪项关于主控模块按键功能描述不正确的是？

- A.实时信息显示页面时，短按取消按键可以回到主页面
- B.在有模块离线情况下，在主页面短按上翻下翻按键，可以查看具体的离线模块
- C.在主页面时，短按或者长按确认按键都能进入实时信息显示页面**
- D.在非主页面长按取消按键可以退回主页面

82.电源管理模块不能安装在哪种材料上？

- A.会导电的铝板上
- B.木板上
- C.PLA 材料 3D 打印的基座上**
- D.碳纤板上

83. 装甲模块两侧灯条若出现红蓝色交替闪烁，说明装甲模块存在以下那种情况

- A.装甲模块无法与主控通信
- B.装甲模块损坏**
- C.装甲模块固件不是最新版本
- D.装甲模块正受到攻击

84.在电源管理模块中，以下说法错误的是哪个？

- A.电源管理模块不能安装在不耐热的材料上
- B.电源管理模块正常连接至主控模块时，Link 灯常亮。**
- C.Sys 指示灯常亮说明系统工作不正常
- D.裁判系统相关信息可以用过电源管理模块的 User 接口输出。

85. 以下哪项关于主控模块中设置离线参数描述错误的是？

①连接 WiFi 的选项"Game Setup"属于"Debug Setup"子项目

②连接上服务器的情况下，短按"Game Setup"下的"Reset HP"可以重置机器人的血量

③机器人调试时经常会因为超过各种限制死亡，离线模式下可以将机器人限制功率上限、弹丸初速度上限，热量上限设置成无限大来进行调试

④为了避免模块离线导致机器人死亡，可以在"Game Setup"中忽略离线模块扣血

A.①②

B.②③

C.①③

D.②④

86. 通过交互界面可以查看机器人端当前连接的 WiFi 信息，下面描述正确的是

①查看 WiFi 信息的选项名字为"Connect Information"，属于 Game Setup 子菜单

②通俗地说，SSID 便是你给自己的无线网络所取的名字，在查询 WiFi 信息页面可以读取当前连接的 AP 的 SSID

③为了避免忘记无线网络的密码，在查询 WiFi 信息页面能读取无线网络的密码

④信号强度信号质量能反馈当前的无线链路稳定性、无线网络&主控模块的无线质量和距离远近，在查询 WiFi 信息页面能读到这两个信息

A.②③

B.②④

C.①③

D.①②

87. 现在需要将机器人最大血量设置为无限大，下面正确的设置顺序应该是？

a.主页面长按确认键，通过上翻下翻按键选择"Game Setup"，短按确认键进入

b.通过上翻下翻按键选择"MaxHP: Unlimited"，短按确认键



c.通过上翻下翻按键选择"MaxHP Setup"，短按确认键进入

A.abc

**B.acb**

C.cab

D.cba

88. 以下哪一个软件不是 RoboMaster 裁判系统服务器带有的

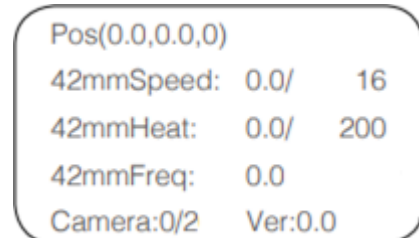
A.RoboMaster Server 主程序

B.RoboMaster Server 日志系统

C.RoboMaster Server UI

**D.RoboMaster Tool2 升级工具**

89.以下哪项关于下图主控模块屏幕显示的内容描述正确的是？



A.当前图传的预设通道为 0,图传的当前通道为 2

B.42mm 弹丸的热量上限为 16

C.机器人当前功率缓存上限为 200

**D.主控模块版本号最后一位为 0**