

# 版本更新说明

日期	版本	改动记录
2023.5.7	V1.0 BY—CNZ	首次发布
2023.5.7	V1.1 BY—CNZ	增加图传连接说明

## 前置阅读

在使用客户端等相关操作前，先下载相关文档和驱动

**请认真阅读用户手册，了解基本知识!!!**

**请下载安装好所有驱动再后续操作**

## 文档

### 高校联盟赛

RoboMaster 机甲大师高校联盟赛选手端界面说明手册 (2023)

更新于: 2023-01-05

下载

### 超级对抗赛

<https://www.robomaster.com/zh-CN/products/components/detail/3212>

RoboMaster超级对抗赛选手端界面说明

更新于: 2022-07-20

下载

## 驱动

遥控器驱动，主控驱动同款

<https://www.robomaster.com/zh-CN/products/components/detail/122>

这里有的电脑会提示打不开软件，解决方法：

[https://blog.csdn.net/qq\\_18671415/article/details/104417783](https://blog.csdn.net/qq_18671415/article/details/104417783)

图传接收端驱动

<https://www.robomaster.com/zh-CN/products/components/detail/2596>

DJI Phantom 4 Drivers\_1.2\_Installer

更新于: 2022-02-28

下载

## 客户端

# 高校联盟赛

<https://www.robomaster.com/zh-CN/products/components/detail/3787>

RoboMaster 2023 高校联盟赛赛事引擎软件 - 3V3选手端

更新于: 2023-01-05

下载

# 超级对抗赛

<https://www.robomaster.com/zh-CN/products/components/detail/3784>

RoboMaster 2023 超级对抗赛区域赛-学生版选手端

更新于: 2023-03-31

下载

# 客户端使用

请先阅读前面要求下载的选手端页面说明，了解基础知识

以超级对抗赛为例，解压下载好的RMUC客户端可以看到以下文件

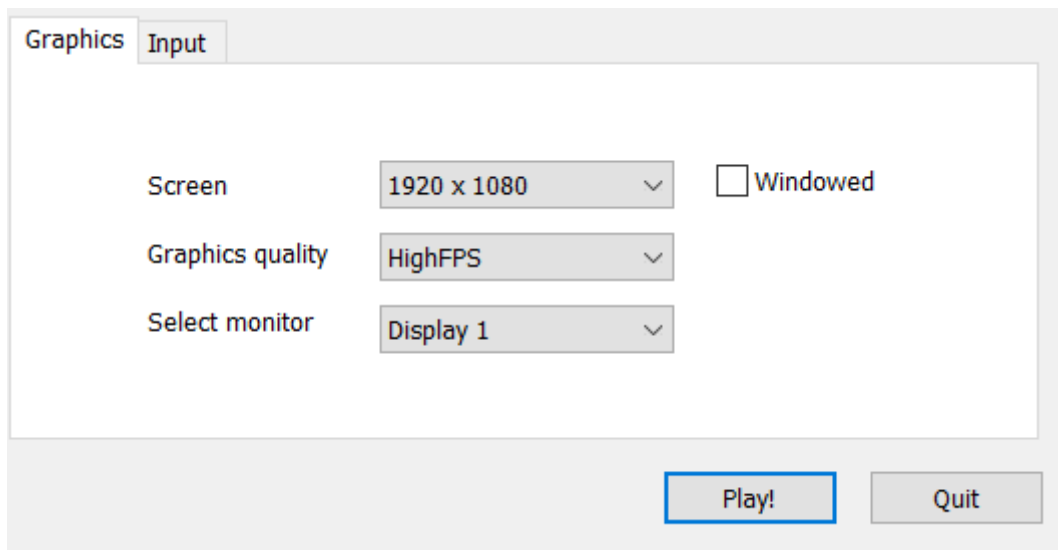
📁 MonoBleedingEdge	2023/4/1 20:13	文件夹	
📁 RoboMasterClient_Data	2023/4/1 20:13	文件夹	
📄 Login.bin	2023/5/7 13:34	BIN 文件	1 KB
📄 RoboMasterClient.exe	2019/8/29 11:00	应用程序	636 KB
📄 UnityCrashHandler64.exe	2019/8/29 11:02	应用程序	1,606 KB
📄 UnityPlayer.dll	2019/8/29 11:01	应用程序扩展	23,705 KB

## 1.启动客户端

点击运行.exe文件

📄 RoboMasterClient.exe	2019/8/29 11:00	应用程序	636 KB
------------------------	-----------------	------	--------

要设置打开窗口尺寸，帧率等



第一个选项是窗口尺寸，选择1920\*1080，右边的window是设置要不要全屏显示的，这里不用打勾

第一个选项是帧率，如图选择高帧率

点击PLAY按钮

## 2.连接机器人

分两种情况:

### 不连接服务器

不连接服务器下仅能通过电脑操作键盘模式

首先看到页面左下方的遥控器是灰色，代表等待连接



接下来用USB数据线将电脑和遥控器充电口连接起来，同时遥控器开关也要打开，即可看到变绿色，连接成功



最后拨杆拨到键盘模式，即可使用键盘控制机器人。

**注意：连接电脑和遥控器连接并不影响原本的遥控模式，模式的选择只和拨杆状态有关，即代码设置**

### 连接服务器

连接服务器对比不连接服务器的不同是可以查看自定义UI,功率数据等

进入客户端后，按P键，打开设置面板



先将机器人连接服务器，这一步具体操作是主控连接wifi，不过一般操作手训练时电控都会在场，让电控连接即可

首先是左边登录选项，R代表红方，B代表蓝方，后面具体ID代表不同兵种



可以在主控查看机器人编号，同理，这一步可以让电控教你



例如这个是红4步兵，下拉登录窗口，选择R4，登录即可

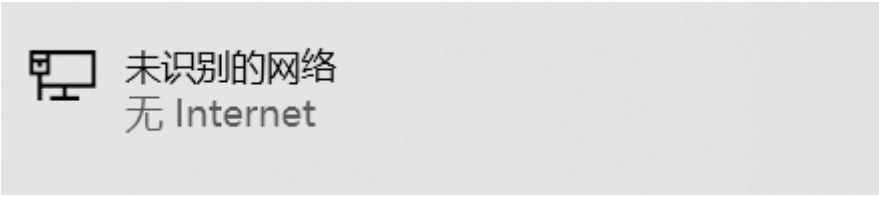
**注意：电脑需要先连接服务器wifi,即机器人连接的那个**

连接成功即可查看功率，自定义UI等

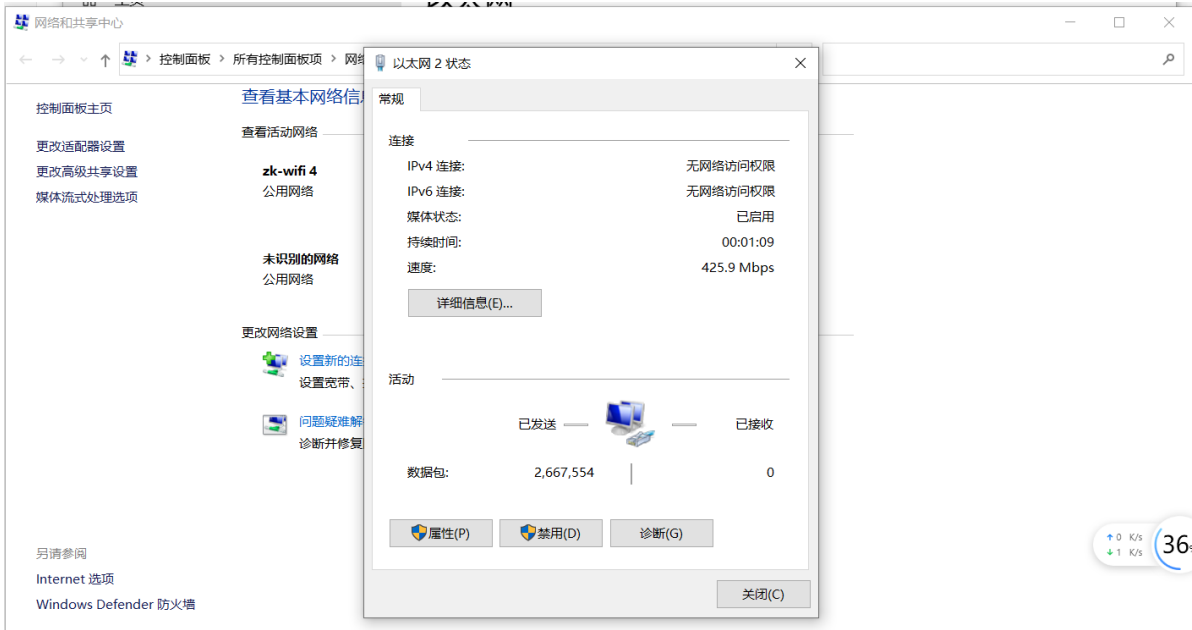


### 3.图传的连接

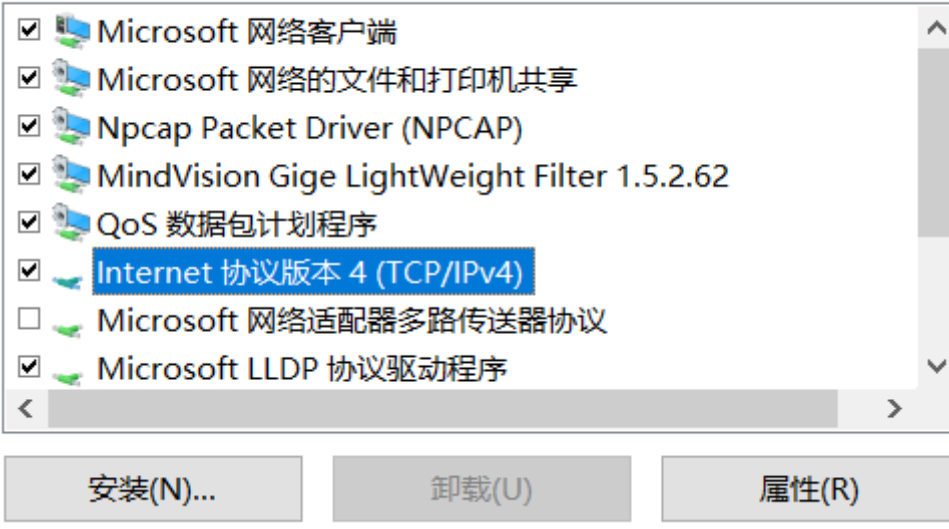
首先用TYPE-C数据线将图传接收端和电脑连接，电脑网络会识别到网卡



接下来设置IP地址，打开网络共享中心，找到该网络，设置属性



此连接使用下列项目(O):



常规

如果网络支持此功能，则可以获取自动指派的 IP 设置。否则，你需要从网络系统管理员处获得适当的 IP 设置。

自动获得 IP 地址(O)

使用下面的 IP 地址(S):

IP 地址(I):	192 . 168 . 42 . 105
子网掩码(U):	255 . 255 . 255 . 0
默认网关(D):	. . .

自动获得 DNS 服务器地址(B)

使用下面的 DNS 服务器地址(E):

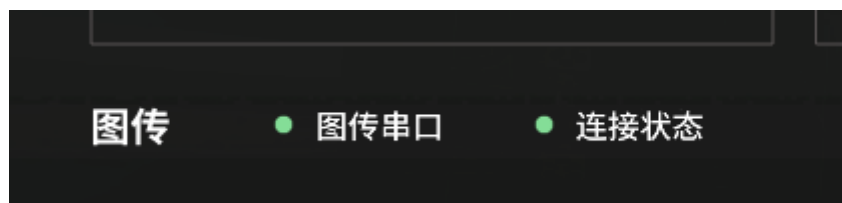
首选 DNS 服务器(P):	. . .
备用 DNS 服务器(A):	. . .

退出时验证设置(L)

高级(V)...

确定 取消

按P键，打开设置面板



查看这两个连接状态

图传串口指的是电脑通过TYPE-C数据线与图传的连接

连接状态指的是图传接收端与机器人上面的发送端的连接

只有两个都连接成功才能正常显示



**注意：如果两个都连接成功，并且等待超过30s左右还是没有画面，尝试重新给接收端断电上电（注意此时数据线不要拔）**

**最后，客户端的使用步骤是按照1-3的，请确保前一步操作没问题再进行下一步**