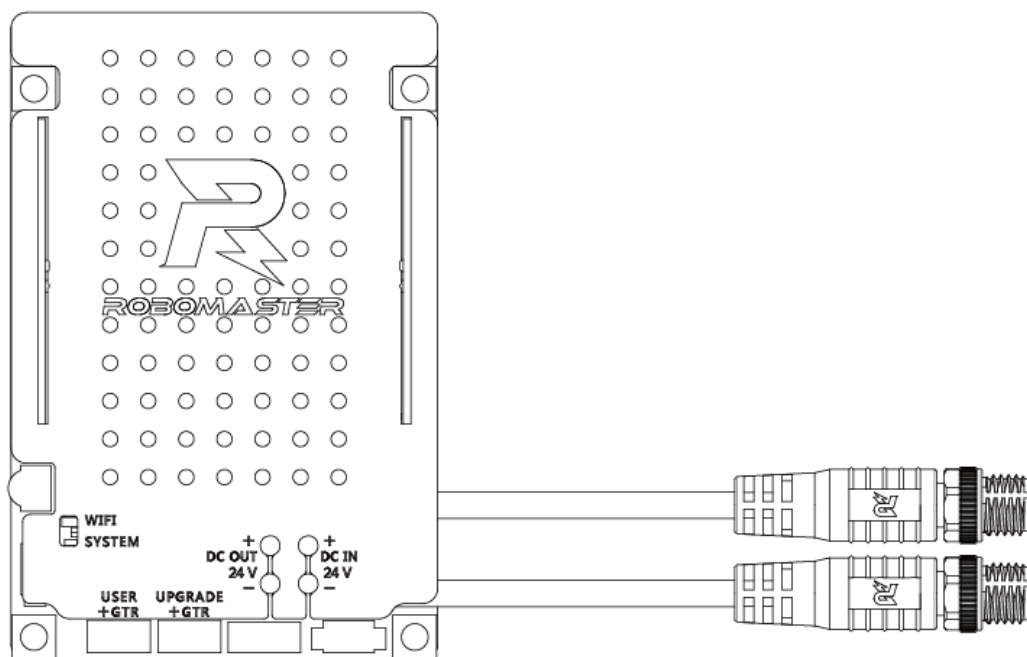


# RoboMaster 裁判系统

## 主控模块 MC11

使用说明

V1.0 2018.02



# 免责声明

感谢您购买 RoboMaster™裁判系统主控模块 MC11。在使用前，请仔细阅读本声明，一旦使用，即被视为对本声明全部内容的认可和接受。请严格遵守手册、产品说明和相关的法律法规、政策、准则安装和使用该产品。在使用产品过程中，用户承诺对自己的行为及因此而产生的所有后果负责。因用户不当使用、安装、改装造成的任何损失，DJI™将不承担法律责任。

DJI 和 RoboMaster 是深圳市大疆™创新科技有限公司及其关联公司的商标。本文出现的产品名称、品牌等，均为其所属公司的商标。本产品及手册为大疆创新版权所有。未经许可，不得以任何形式复制翻印。

关于免责声明的最终解释权，归大疆创新所有。

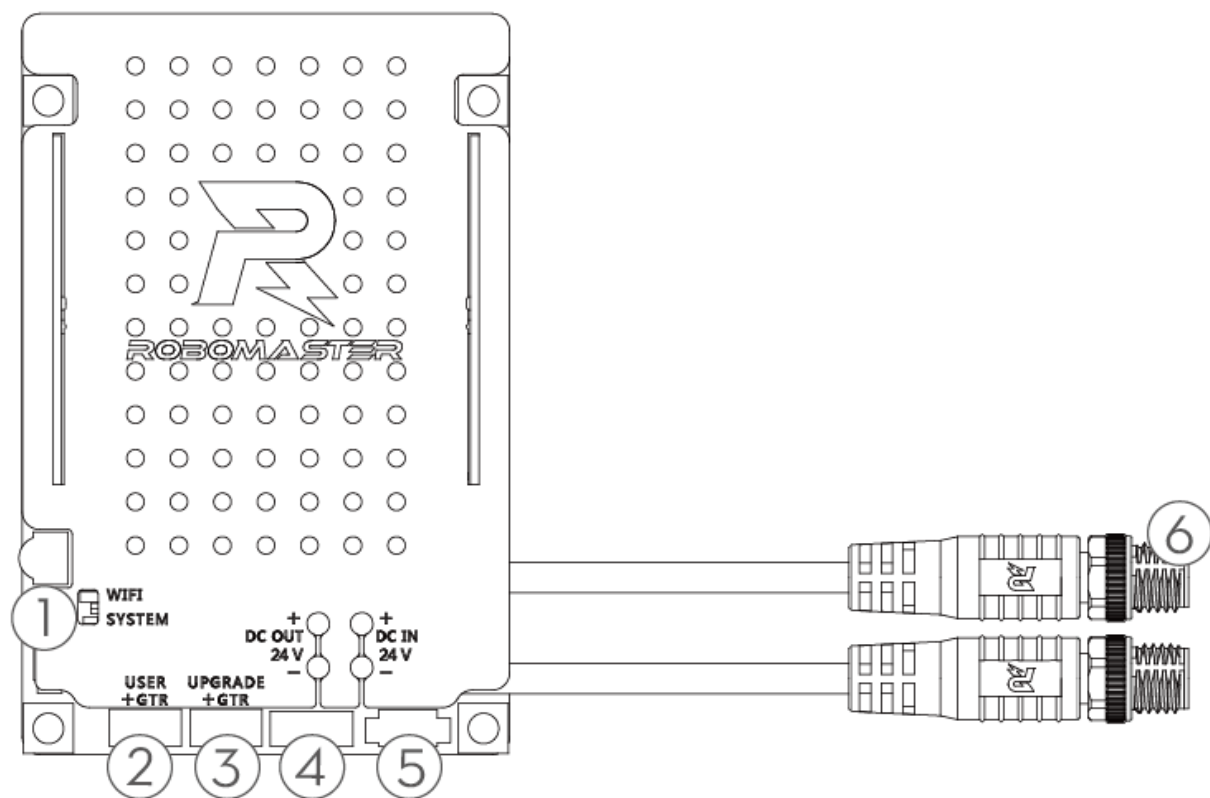
## 产品使用注意事项

1. 使用时请确保电路无短路、接口按照要求正确连接。
2. 使用前请前往 RoboMaster 官网下载《RoboMaster2018 裁判系统用户手册》了解产品的详细功能。

## 简介

裁判系统主控模块 MC11（以下简称“主控模块”）为空中机器人裁判系统的主控模块，是空中机器人监控装置的核心控制单元，可监控整个系统的运行状态，集成电源管理，人机交互，无线通信，状态显示等功能。

# 接口说明



## ( 1 ) WiFi/System 指示灯

用于指示模块的工作及通信状态，详见 [WiFi/System 指示灯说明](#) 章节。

## ( 2 ) USER 串口

信息输出 UART 接口，可于接口上方结构表面丝印获取线序。

## ( 3 ) UPGRADE 串口

固件升级接口，可于接口上方结构表面丝印获取线序。

## ( 4 ) 电源输出接口 ( DC OUT )

24V 电源输出 ( XT30 母头 )。

## ( 5 ) 电源输入接口 ( DC IN )

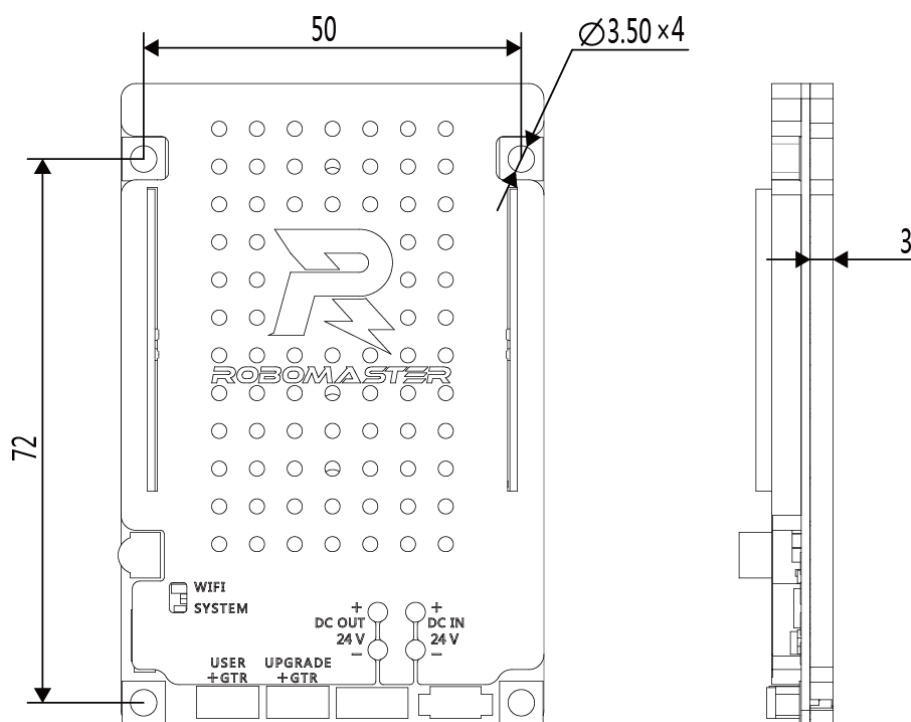
24V 电源输入 ( XT30 公头 )。

## ( 6 ) CAN 接口 ( 2 根航空接头 )

用于连接 RoboMaster 测速模块、UWB 模块、相机图传模块，对以上模块进行供电和通信。

# 安装连接

请按照主控模块及安装孔位尺寸大小，将主控模块通过 4 个螺丝固定孔固定在 4 个铜柱上，然后将铜柱另一端固定在空中机器人的开阔区域中。



单位：mm

⚠ 主控模块的固定位置不可有大面积遮挡。安装时请尽量保持其固定位置开阔。

## 功能简介

主控模块逻辑上分为两个部分：

### 主控部分：

主要负责对自身和所连接的其他模块进行固件升级，输出电源控制，对其他裁判系统模块的数据进行解析和透传。同时，通过红外遥控的方式可接受用户指令，并可通过学生串口将裁判系统状态数据发送至用户端。

### WiFi 部分：

主要为主控和服务器端数据传输提供通信基础。

# WiFi/System 指示灯说明

信号灯	灯效	说明
SYSTEM 系统信号灯	红灯每秒闪烁一次	系统正常工作。
WIFI 无线信号灯	绿灯不亮。	未连接 WIFI。
	绿灯闪烁。	正在连接目标 WIFI。
	绿灯常亮。	已成功连接至目标 WIFI。

# 产品参数

供电电压	24V
输出电压	24V
尺寸	85 × 56 × 12.5mm
重量	57g
无线频段	ISM 2.4GHz



联系我们

RoboMaster 官方网站：[www.robomaster.com](http://www.robomaster.com)

RoboMaster 官方论坛：[bbs.robomaster.com](http://bbs.robomaster.com)

RoboMaster 官方邮箱：[robomaster@dji.com](mailto:robomaster@dji.com)

