

裁判系统用户手册

发布者：RoboMaster 组委会

发布版本：**错误!未知的文档属性名称**

发布日期：2019/1/1

目录

[1. 硬件部分 3](#_Toc97650952)

[1.1 机器人端 3](#_Toc97650953)

[1.1.1 机械改动说明 3](#_Toc97650954)

[1.2 哨岗端 3](#_Toc97650955)

[1.2.1 机械结构接口设计 3](#_Toc97650956)

[2. 软件部分 4](#_Toc97650957)

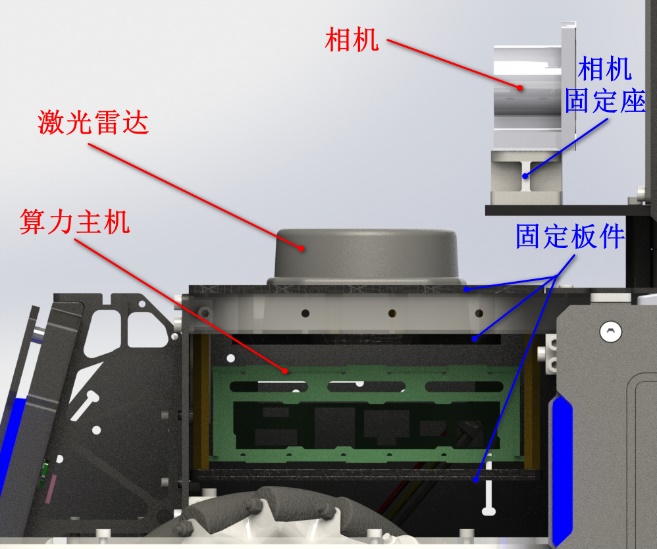
# 硬件部分

填写这里

## 机器人端

填写这里

### 机械改动说明

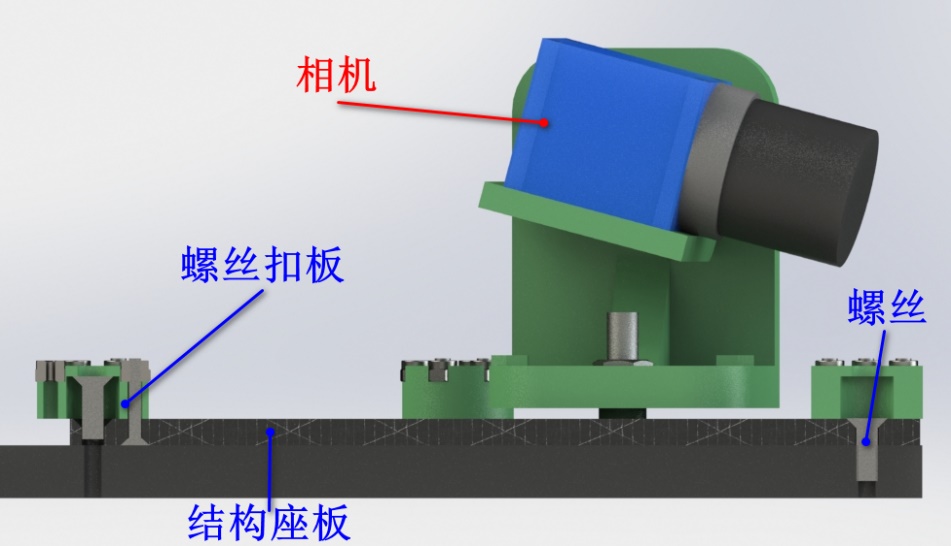
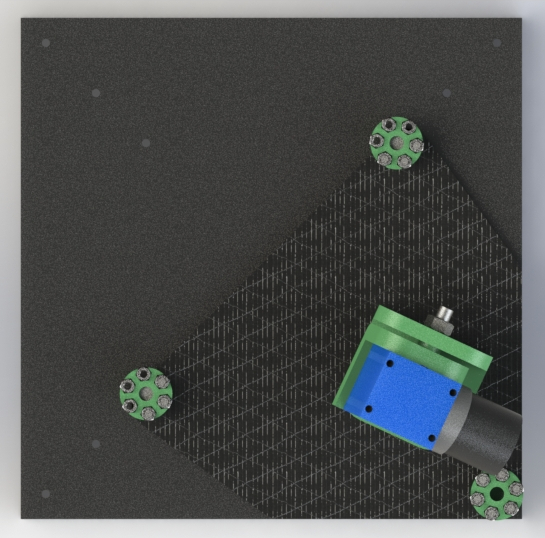


在YAW轴电机直连的水平板材上使用打印件固定相机；将机器人底盘前方顶部板材更换为自制固定板件，利用铜柱在其下方再布置两层板件，分别用于部署激光雷达和算力主机。

## 哨岗端

填写这里

### 机械结构接口设计



利用整张板件作为哨岗的基座；用于固定的M4螺丝被限制在扣板内，不易丢失、方便拆卸；相机架可以手动调整YAW和PITCH轴角度，两轴各由一套M6螺栓组合构成。