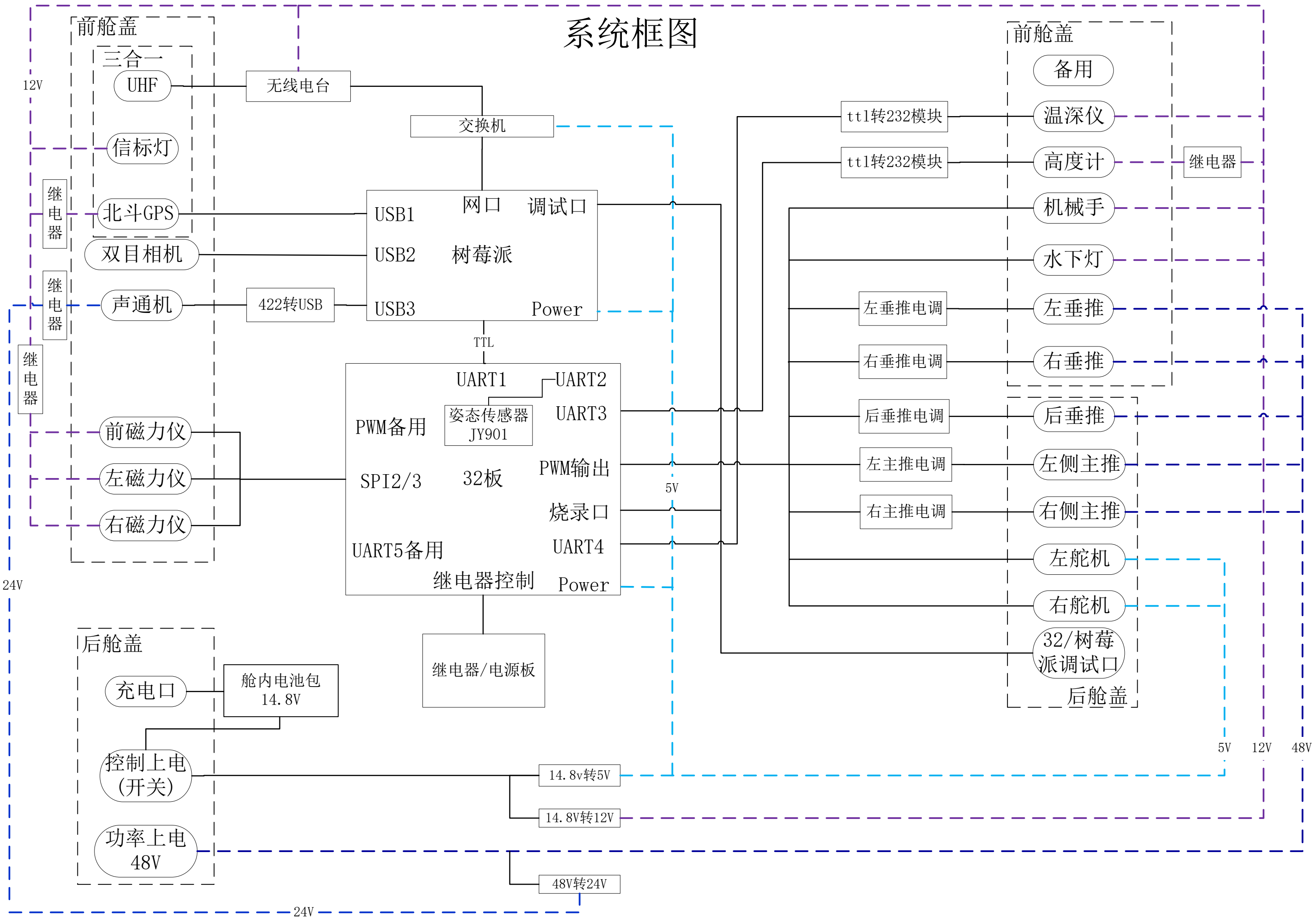


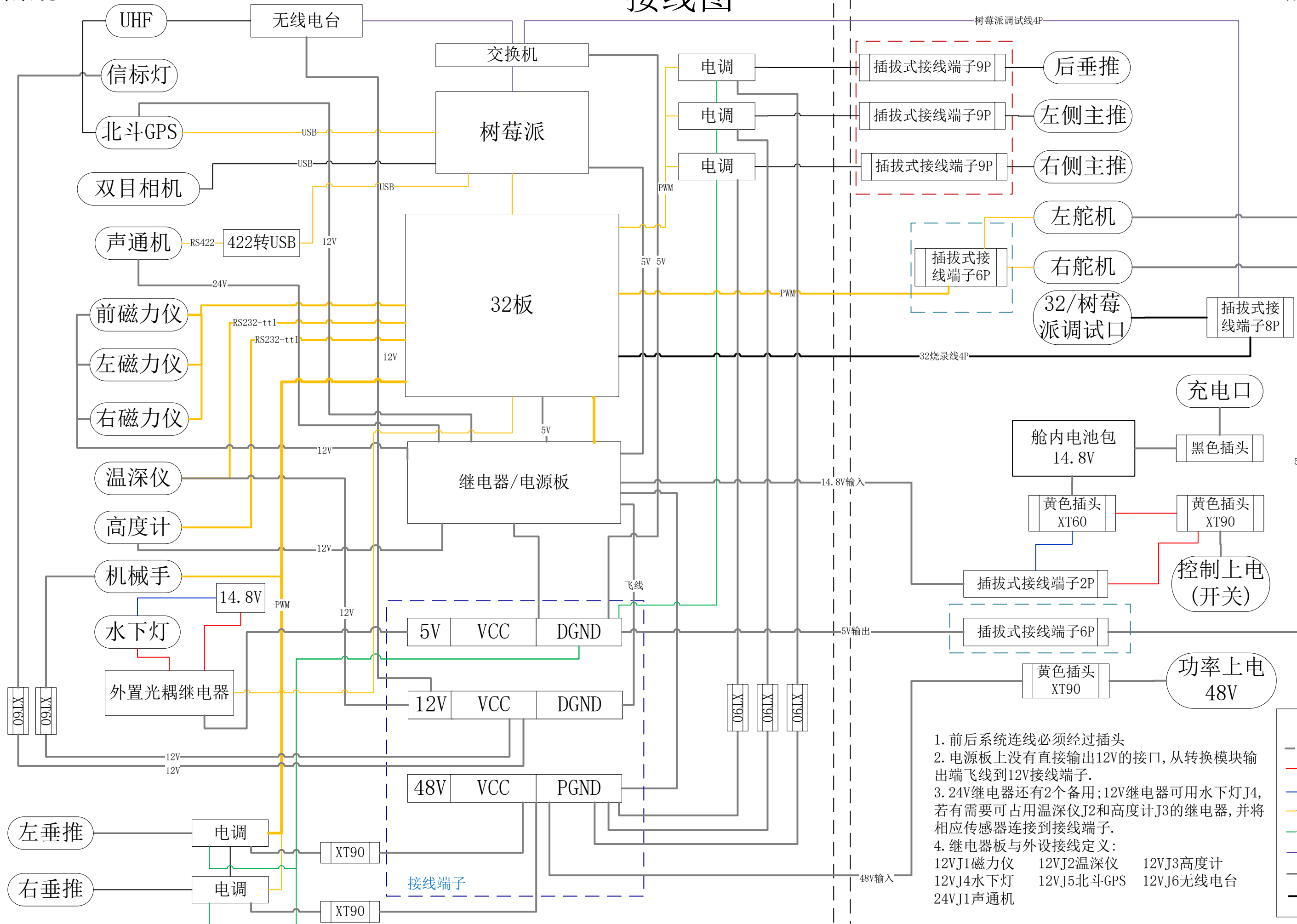
系统框图



前系统

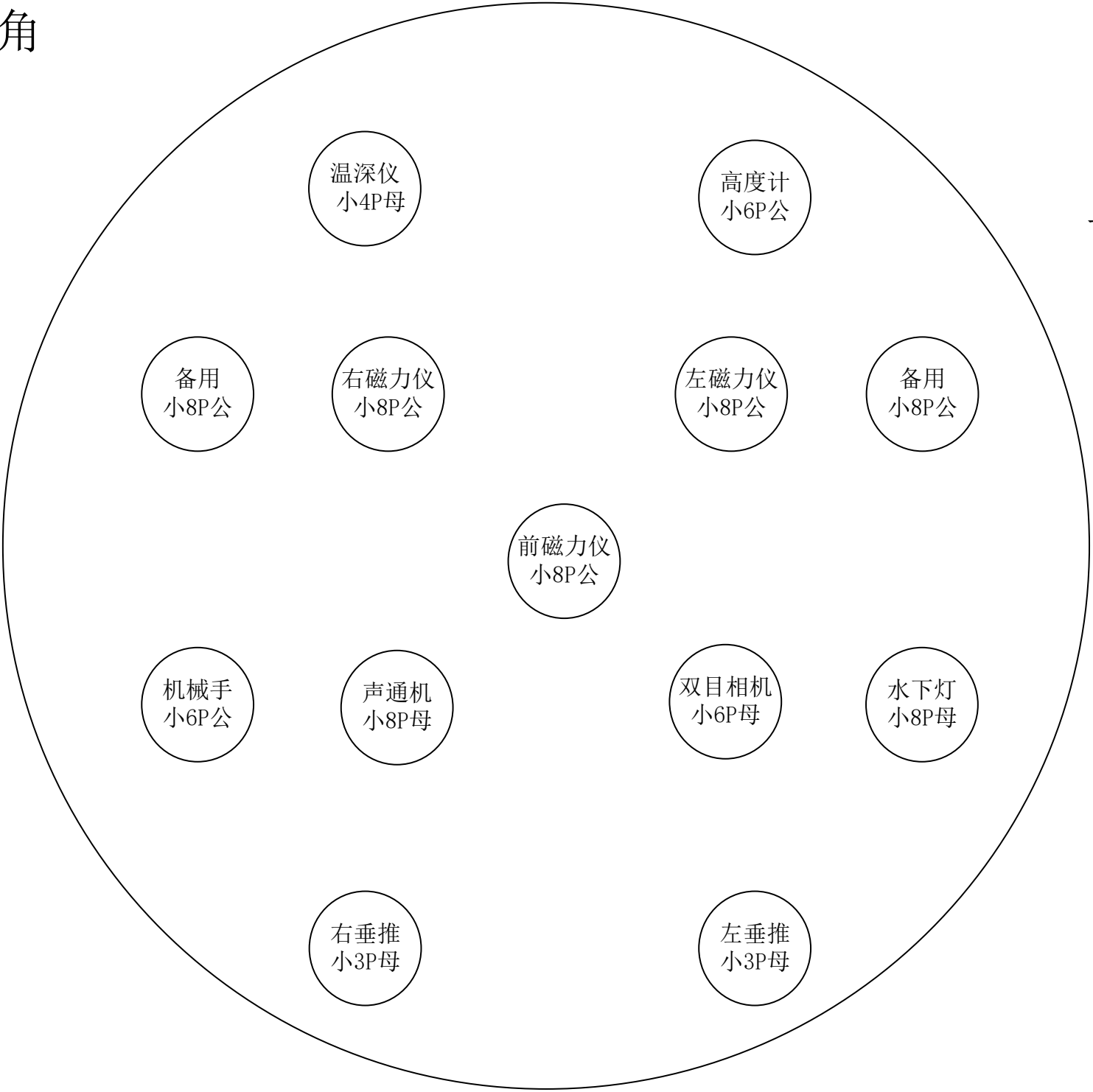
接线图

后系统

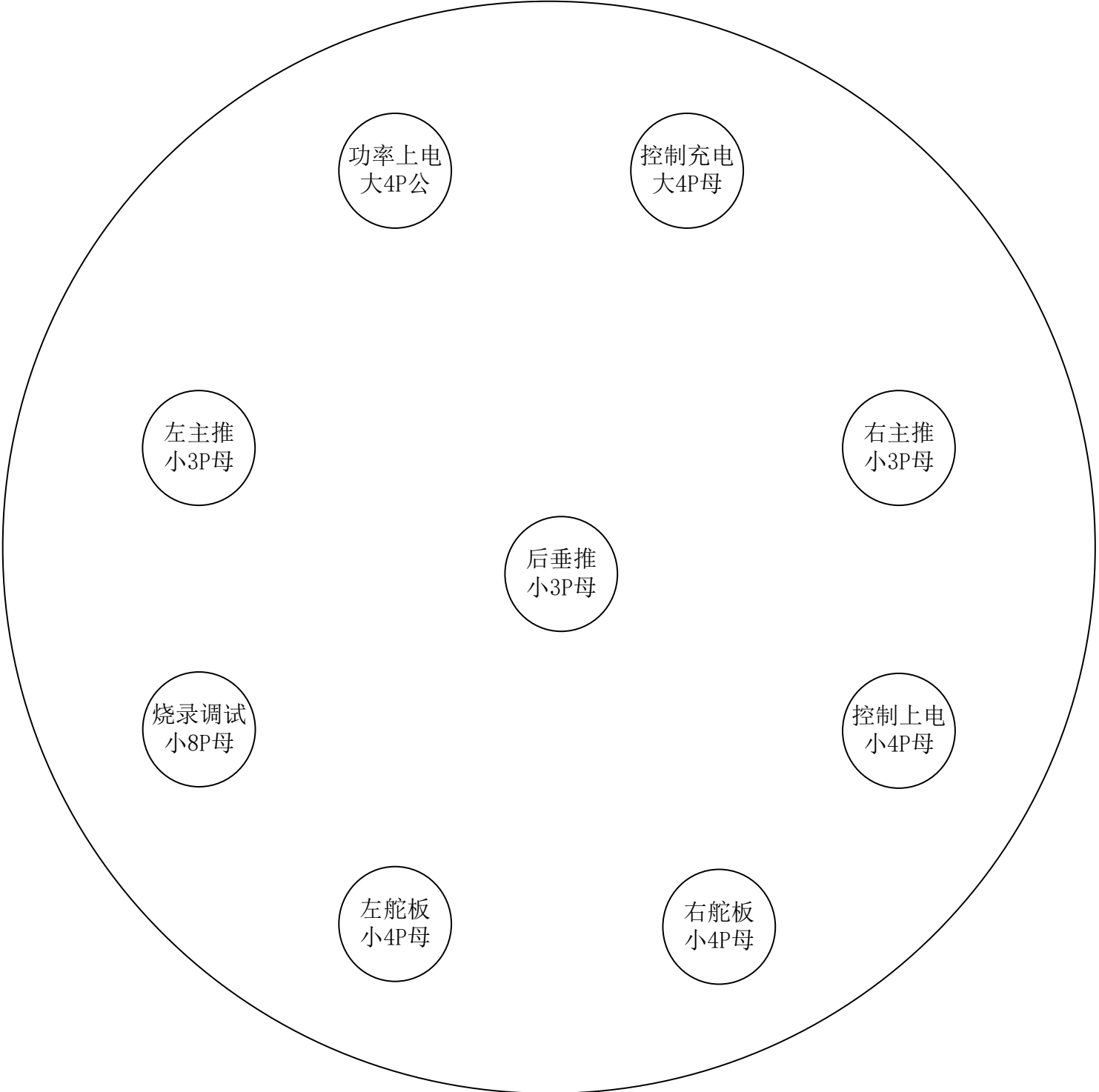


舱外视角

前舱盖



后舱盖



V0.7更新内容

1. 将机械手的继电器分配给水下灯.
2. 修改舱盖定义, 现在32和树莓派共用后舱盖调试口.
3. 新增接线图

V0.8更新内容

1. 优化接线图
2. 姿态传感器改为IM板上的JY901S, 删除了姿态传感器
3. 调整系统框图中32的串口对应关系; 添加232转换模块以符合实物
4. 新增水密接插件定义图

V0.9更新内容

1. 修改水密接插件接线定义
2. 优化接线图以符合实际接线
3. 优化系统框图以符合实际接线

V1.0更新内容

1. 交换水密接插件右主推与控制充电位置, 以修正端盖上的加工错误、使得能够装配; 将后舱盖图逆时针旋转45° 以方便理解;

V1.1更新内容

1. 修正机械手的水密接插件定义
2. 调整后舱盖接插件位置以方便装配

V1.2更新内容

1. 新增外接光耦合继电器模块, 水下灯通过此模块控制
2. 修改连接方式, 现在温深仪和无线电台不经过继电器直接连12V电源;