**参赛队伍介绍需要材料信息**

队伍信息介绍：本团队由李玉寒老师带领，团队成员由三人组成，队长：许家伟，队员：廖源，李瑞涵，各自分工为：结构设计，硬件设计、视觉方案设计。

启程共赴队水下机器人主体尺寸为长700mm、宽660mm、高260mm，裸机重量约17kg，设计紧凑。采用8推进器动力布局，提供全6自由度精准运动控制能力，水下机动性卓越。作业系统包含一个2自由度机械臂，在保证可靠水下夹取功能的同时简化了控制，具备良好的抓取性能。配套的收集筐采用楔块嵌合方式与主体连接，兼具快速拆装便捷性与水下作业所需的牢固性。能源系统采用内置锂电池组供电，无需外接电源，提升操作便利性与部署效率。通信链路基于8芯双绞线，集成数据校验、流量控制等机制，确保复杂水下环境中的通信稳定可靠。感知系统强大，可实时监测水深、水温、溶解性固体总量 等关键水质参数，并搭载深水摄像头配合高亮度深水探照LED灯，提供清晰的水下高清视频图像，保障观测与识别效果。