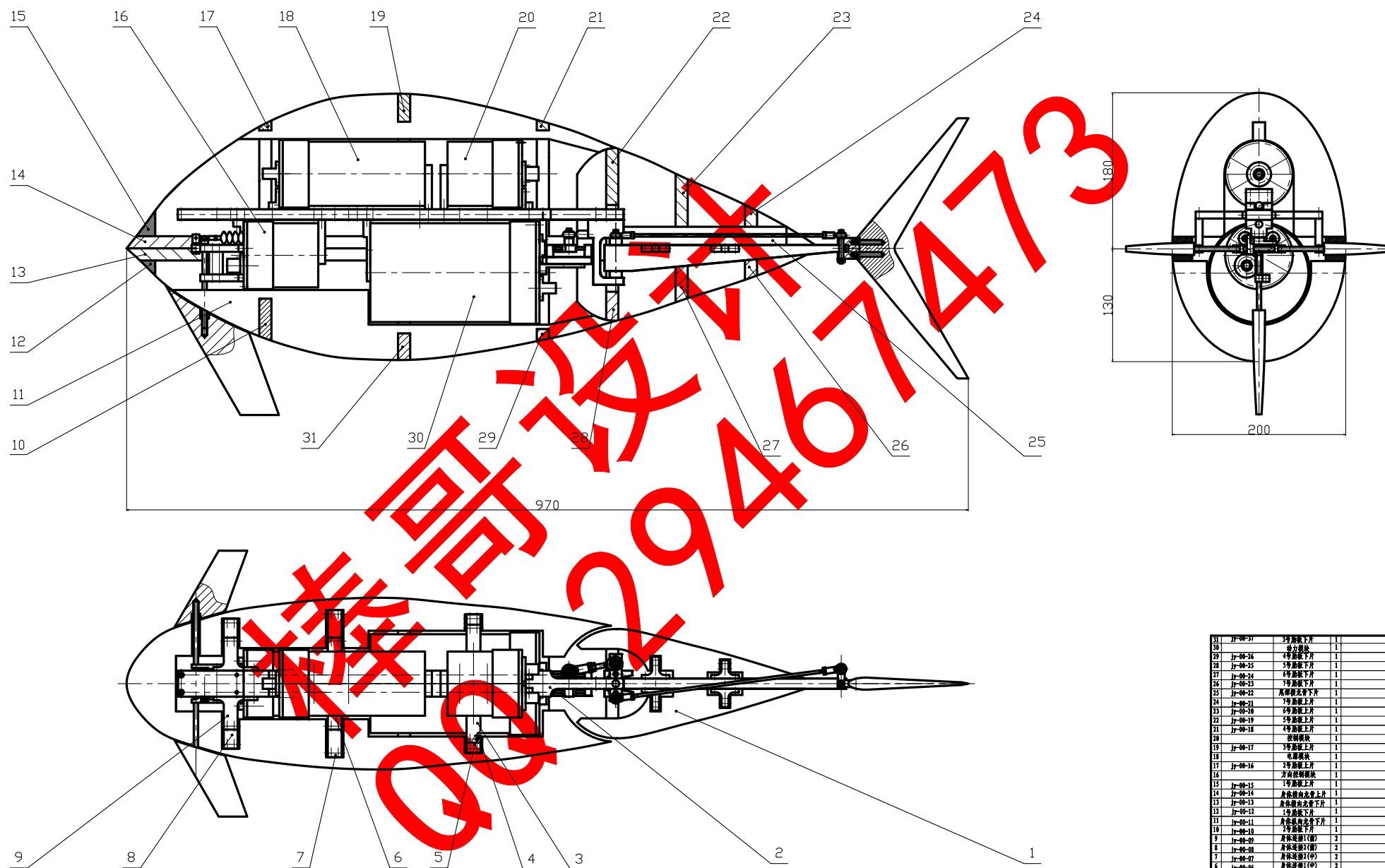


A0-机器鱼总装图

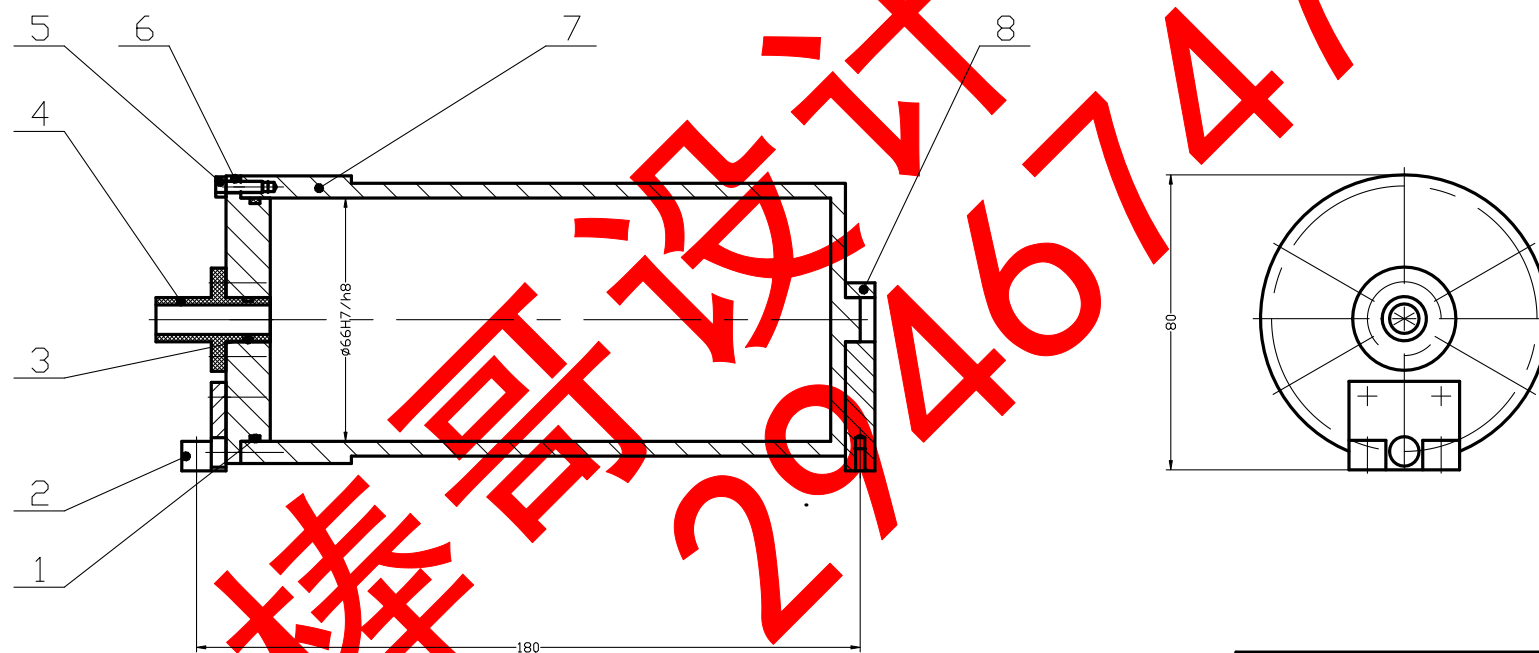


53	12-00-21	2号脚踏上下片	1						
28	12-00-26	4号脚踏上下片	1						
29	12-00-25	5号脚踏上下片	1						
27	12-00-24	6号脚踏上下片	1						
26	12-00-23	7号脚踏上下片	1						
25	12-00-22	8号脚踏上下片	1						
24	12-00-21	9号脚踏上下片	1						
23	12-00-20	4号脚踏上下片	1						
22	12-00-19	5号脚踏上下片	1						
21	12-00-18	6号脚踏上下片	1						
19	12-00-17	3号脚踏上下片	1						
18		毛脚模块	1						
17	12-00-16	2号脚踏上下片	1						
16		牙角脚踏模块	1						
15	12-00-15	1号脚踏上下片	1						
14	12-00-14	余件连边壳上下片	2						
13	12-00-13	余件连边壳上下片	2						
12	12-00-12	1号脚踏上下片	1						
11	12-00-11	余件连边壳上下片	2						
10	12-00-10	2号脚踏上下片	1						
9	12-00-09	余件连边壳(脚)	2						
8	12-00-08	余件连边壳(脚)	2						
7	12-00-07	余件连边壳(冲)	2						
6	12-00-06	余件连边壳(冲)	2						
5	12-00-05	余件连边壳(脚)	4						
4	12-00-04	余件连边壳(脚)	4						
3	12-00-03	余件连边壳(脚)	2						
2	12-00-02	管壳	1						
1	12-00-01	8号脚踏壳上下片	1						
序号	代 号	名 称	数 量	材 料	单件重量	备 注			
							太湖学院		
编制人: 金 星 审核人: 金 星 日期: 2011年 11月 11日 设计: 陈 颖 校核: 陈 颖 审核: 陈 颖 批准: 陈 颖							太湖学院		
材料: 塑料 规格: 1.5 数量: 1 单位: 个 数量: 1 单位: 个							日期: 2011-11-11 姓名: 金 星		

This technical drawing illustrates a mechanical assembly, likely a valve or actuator, shown in a cross-sectional view. The assembly is composed of several key components, each identified by a numbered callout (1 through 24). The main body (1) houses internal components including a spring (2), a piston or plunger (3), and a valve stem (4). The stem is connected to a handle or lever (5) which is mounted on a pivot (6). The handle is actuated by a lever arm (7) which is connected to a handle (8). The handle is mounted on a base (9) which is secured by a bolt (10). The base is connected to a handle (11) which is actuated by a lever arm (12). The lever arm is connected to a handle (13) which is actuated by a lever arm (14). The lever arm is connected to a handle (15) which is actuated by a lever arm (16). The lever arm is connected to a handle (17) which is actuated by a lever arm (18). The lever arm is connected to a handle (19) which is actuated by a lever arm (20). The lever arm is connected to a handle (21) which is actuated by a lever arm (22). The lever arm is connected to a handle (23) which is actuated by a lever arm (24). A circular detail view on the right shows a cross-section of the handle assembly, highlighting the internal components and their arrangement.

[illegible]

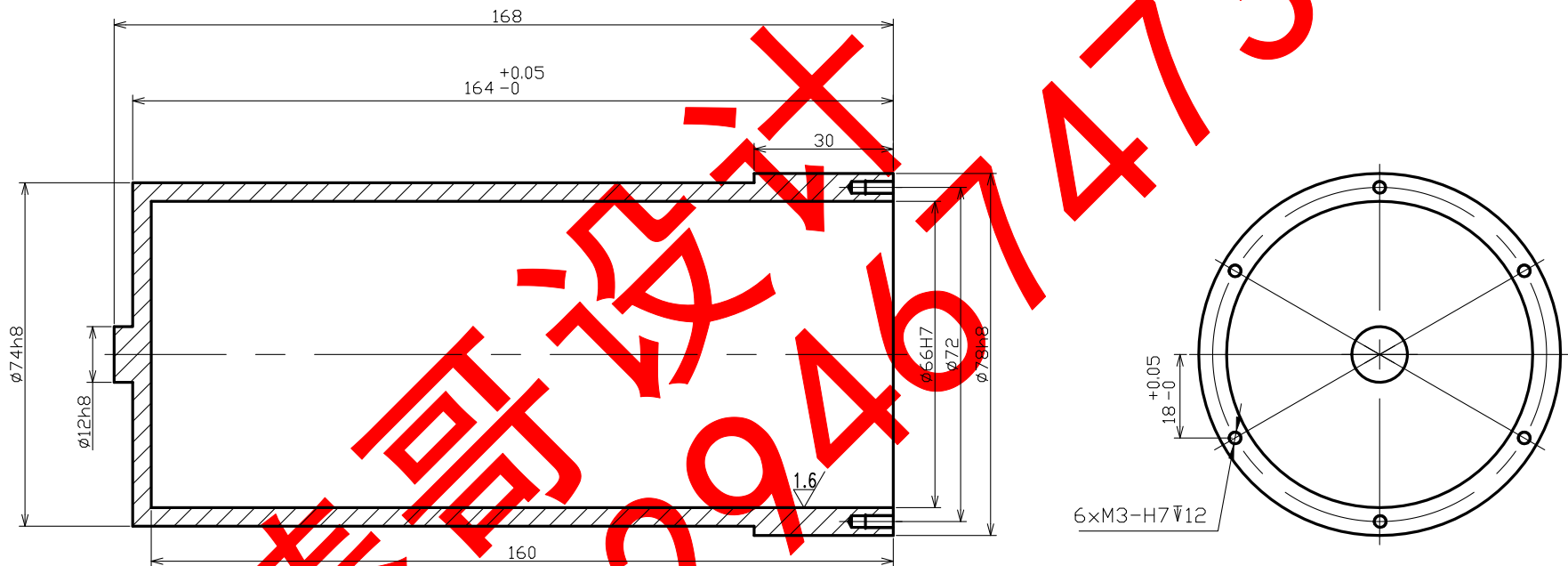
A2-电源盒部装图



8	dy-00-05	固定部件2	1		
7	dy-00-04	电源盒	1		
6	dy-00-03	端盖	1		
5	GB/T41-1986	螺钉	12	Q235	
4	dy-00-02	引线圈	1	橡胶	
3	HGJ3-02-02-07	密封圈	1	石棉	
2	dy-00-01	固定部件1	1		
1	HGJ3-02-02-07	密封圈	1	石棉	
序号	代号	名称	数量	材料	备注
					太湖学院
					电源盒部装图
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日
设计	周跃		标准化		
审核					
工艺			批准		
				阶段标记	重量
				比例	1: 1
				共 1 张	第 1 张
				dy-00-00	

A3-电机盒

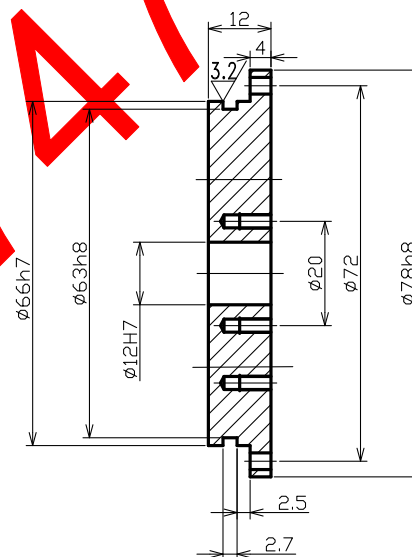
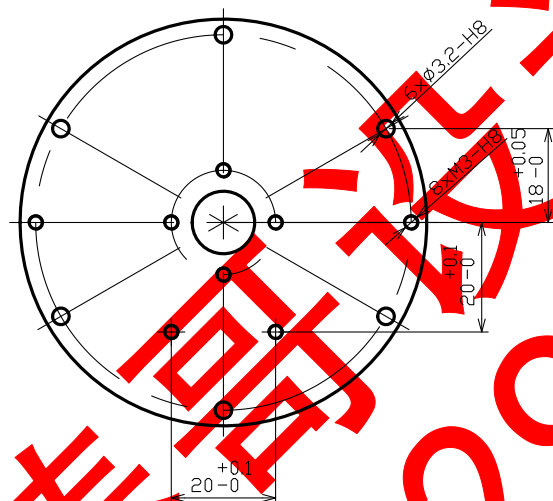
其余 6.3/



									太湖学院
									电机盒
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日		阶段标记	重量	比例
设计	周跃		标准化						1: 1
审核									
工艺			批准				共 1 张	第 1 张	

A3-电机盒端盖

其余 $\sqrt[6.3]{}$



									太湖学院
									电机盒端盖
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日		阶段标记	重量	比例
设计	周跃		标准化						1: 1
审核									
工艺			批准				共 1 张	第 1 张	

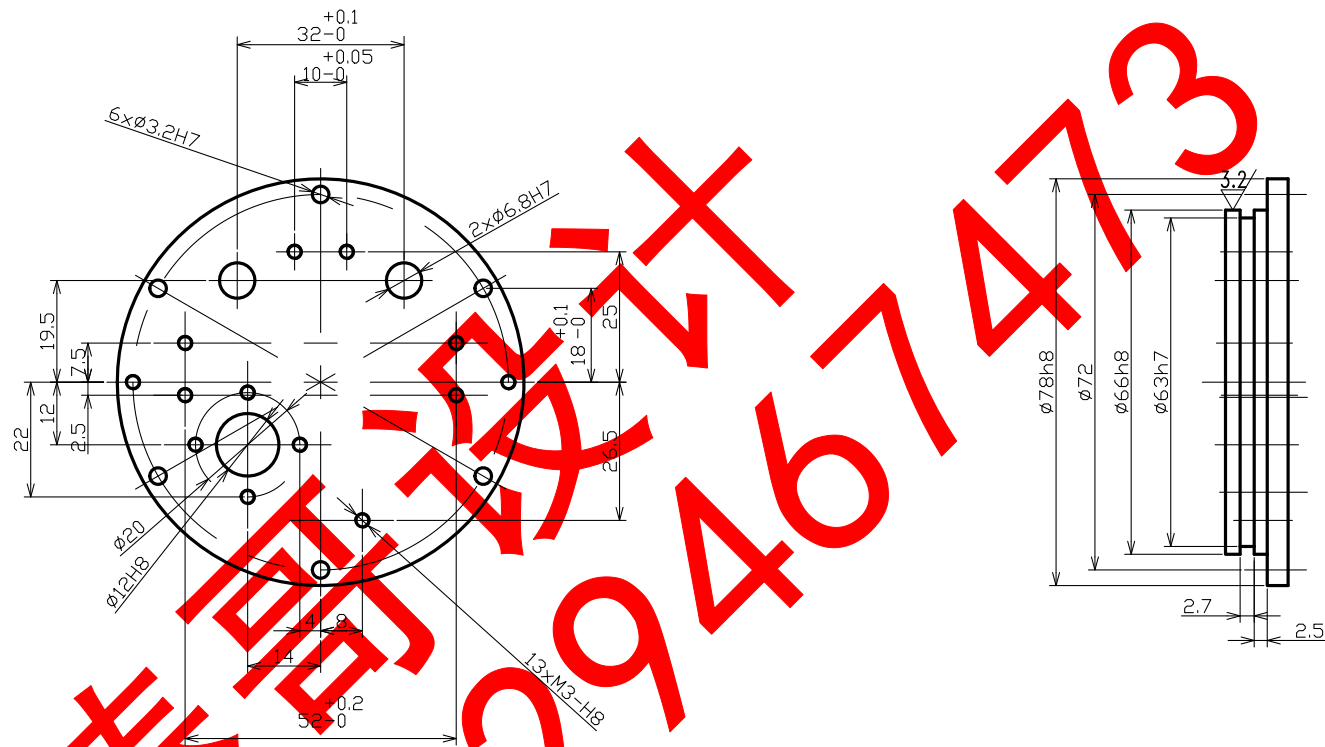
A3-舵机盒

其余 $\sqrt[6.3]{}$



									太湖学院
									舵机盒
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记	重量	比例	
设计	周跃		标准化					1: 1	
审核									
工艺			批准			共 1 张	第 1 张		

其余 $\frac{6.3}{\nabla}$



										太湖学院		
										舵机盒端盖		
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记		重量	比例			
设计	周跃		标准化						1: 1			
审核												
工艺			批准			共 1 张 第 1 张						