

Reconocimiento del sistema

Nivel de carga de las baterías	Ok / nivel bajo
Comunicación Arduino Maestro	Ok / Error
Comunicación Arduino Esclavo	Ok / Error
Mando de PS2	Ok / Error
Motor derecho ESC	Ok / Error
Motor izquierdo ESC	Ok / Error
Servo de Dirección	Ok / Error
Sensor DHT casco	Ok / Error
Sensor DHT 1 Motor DR	Ok / Error
Sensor DHT 2 Motor IZ	Ok / Error
Sensor de temperatura exterior DS 18 B 20	Ok / Error
Sensor de Infrarrojos E 18 D 80 NK	Ok / Error
Sensor de Presión Interior SKU 237545	Ok / Error
Sensor de Presión Exterior SKU 237545	Ok / Error
Giroscopio MPU 6050	Ok / Error

Todo preparado / Error de sistema

Enumerar fallos



Pantalla Siguiente

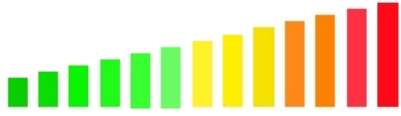
Pantalla 2

Voltaje del ROV

CARGA COMPLETA

MEDIA CARGA

NIVEL DE BATERÍA BAJO



Este indicador con los colores al revés, que se apague el color según se gasta la bateria

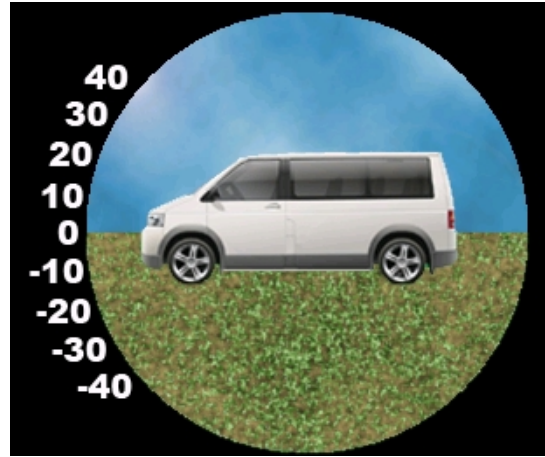
ALARMA DE LA BATERÍA

Presión Interior del ROV

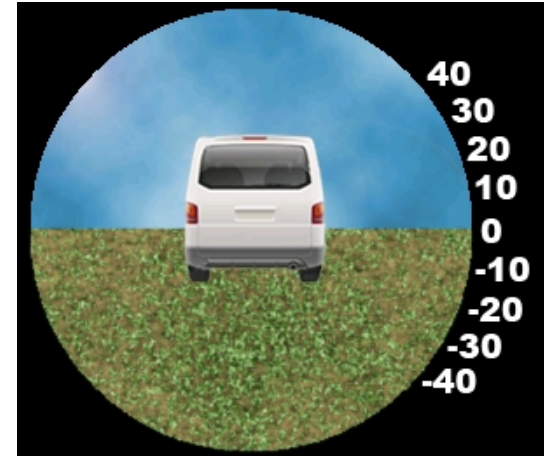
Lectura del sensor de Presión SKU237545

Alarma de Presión

Inclinación del ROV según datos del Giroscopio



PITCH



ROLL

PELIGRO COLISIÓN / todo despejado, según datos del sensor

Alarma colisión

Temperatura Motor Izquierdo

Humedad motor Izquierdo

Temperatura del Casco

Humedad del Casco

Temperatura motor Derecho

Humedad Motor Derecho

Dirección del ROV según órdenes del mando de PS2



Lectura del DHT 22 (1)

Alarma de temperatura

Lectura del DHT 22

Alarma de Humedad

Lectura del DHT 22 (2)



Pantalla Siguiente



Pantalla Anterior

Pantalla 3

Temperatura Exterior

Datos del sensor DS 18 B 20

Profundidad de Navegación

Datos del sensor SKU 237545 Exterior



Pantalla anterior