

釧路高専ロボット研究会 ロボット回路仕様書
 記入者 阿部 龍生
 イベント名 高専ロボコン2017Aチームロボット2
 ロボット名

Template ver. 1.02
 rev. 1

記入日 2017/7/8

使用アクチュエータ 使用モータ数 6

名称	型番	用途	想定電圧/電流	ch.	備考
朱雀技研モータ	KS5NHG32-051	メカナム駆動用	12.00V	1	
朱雀技研モータ	KS5NHG32-051	メカナム駆動用	12.00V	2	
朱雀技研モータ	KS5NHG32-051	メカナム駆動用	12.00V	3	
朱雀技研モータ	KS5NHG32-051	メカナム駆動用	12.00V	4	
電磁弁		竿用	12.00V	5	
電磁弁		エアシリンダ用	12.00V	6	

入力・外部デバイス 使用デバイス数 0

名称	用途	条件	動作	備考

コントローラ 種類 PS2コントローラ 通信方式 無線

割当キー	動作区分	条件	備考
R1	ロック解除		
左スティック	移動	L1で加速	
○	エアシリンダ1伸長		
△	竿伸長		
L1	加速		