

釧路高専ロボット研究会 ロボット回路仕様書
 記入者 沼田 耀平
 イベント名 高専ロボコン2017
 ロボット名 Aチームロボット1「鶴(サロルン)」

Template ver. 1.02
 rev. 2

記入日 2017/9/3

使用アクチュエータ 使用モータ数 5

名称	型番	用途	想定電圧/電流 ch.	備考
朱雀技研モータ		駆動用	12.00V	1
朱雀技研モータ		駆動用	12.00V	2
マブチモータ		腕振り用	12.00V	3
電磁弁		竿(右側用)	12.00V	4
電磁弁		竿(左側用)	12.00V	5

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		
十字キー	移動	L1で加速	
L1	加速		
L2	竿(左側) 伸長		
R2	竿(右側) 伸長		
○	腕振マブモ正転		腕2を振る
□	腕振マブモ逆転		腕2を振る