釧路高専ロボット研究会 ロボット回路仕様書 Templete ver. 1.02 ロルス 表 阿部 龍生 rev. 1 記入日 2017/7/8

イベント名 高専ロボコン2017Aチームロボット1 ロボット名

使用アクチュエータ 使用モータ数 5

使用ナファユエーラ 使用モーラ数	ິ			
名称 型番	用途	想定電圧/電流 ch.	備考	
朱雀技研モータ KS5NHG32-051	駆動用	12.00V	1	
朱雀技研モータ KS5NHG32-051	駆動用	12.00V	2	
電磁弁	竿1用	12.00V	3	
電磁弁	竿2用	12.00V	4	
電磁弁	竿3用	12.00V	5	

入力・外部ディ	バイス 使	用デバイス数	0		
入力・外部デノ 名称	用途	<u> 用デバイス数</u> 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	
割当キー R1 十字キー O Δ L1	プロック 移動 年1伸長 年3伸 加速	L1で加速	VITO - J	