釧路高専ロボット研究会 ロボット回路仕様書 Templete ver. 1.02 rev. 2 記入日 2017/9/3

記入者 阿部 龍生 イベント名 ロボコン2017 ロボット名 スマリン

使用アクチュエータ	使用モータ数	6
-----------	--------	---

<u> </u>				
名称	型番	用途	想定電圧/電流 ch.	備考
朱雀モータ	KS5N-IG32-051	メカナムホイール		0
朱雀モータ	KS5N-IG32-051	メカナムホイール	12.00V	1
朱雀モータ	KS5N-IG32-051	メカナムホイール	12.00V	2
朱雀モータ	KS5N-IG32-051	メカナムホイール	12.00V	3
電磁弁	FL15-RND06Q3	竿	12.00V	4
マブチモータ	RS-555VC-5524	刀	12.00V	5

入力·外部· 名称	デバイス 使り	用デバイス数 条件	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	
左スティック △ ○ □ L1	朱雀モータ 電磁弁 マブチモータ正転 マブチモータ逆転 朱雀モータ加速	L1で加速	ジカナムホイー, 竿用 刀用 刀用 メカナムホイー,	