釧路高専ロボット研究会 ロボット回路仕様書 Templete ver. 1.02

記入者 黒川礼人

er. 1.02 rev. 2 記入日 2017/9/21

イベント名 高専ロボコン2017Bチームロボット1 ロボット名 サヴァニン

使用アクチュエータ 使用モータ数 4

<u> </u>				
名称	型番	用途	想定電圧/電流 ch.	備考
朱雀技研モータ	KS5N-3545	駆動用	12.00V	1
朱雀技研モータ	KS5N-3545	駆動用	12.00V	2
パワーウィンドウモータ	JC/LC-578VA	竿用	12.00V	3
電磁弁		竿用	12.00V	4

<u>入力・外部デバイス</u> 名称 用途 <u>使用デバイス数</u> 条件 動作

コントローラ		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 十字キー 移動 〇 竿をf ム 竿振	7解除 L1キー 伸ばす り上げ り下ろし	·にて加速		