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 髙橋知暉

er. 1.02 rev.1 記入日 2017/7/7

イベント名 高専ロボコン2017Bチームロボット2 ロボット名 アレニン

使用アクチュエータ 使用モータ数 3

<u> </u>		<u> </u>		
名称	型番	用途	想定電圧/電流 ch.	備考
朱雀技研モータ K		駆動用	12.00V	1
朱雀技研モータ k	(S5N-3545	駆動用	12.00V	2
maxonモータ F	RE35+GP32A (374427)	竿用	12.00V	3

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キーにて加速			
0	刀モータ動作				
\triangle	刀モータ停止				
L1	加速				