

釧路高専ロボット研究会 ロボット回路仕様書
 記入者 高橋知暉
 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

Template ver. 1.02
 rev. 1

記入日 2017/7/7

使用アクチュエータ 使用モータ数 4

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
maxonモータ	RE35+GP32A (374427)	竿用	12.00V	3
電磁弁		竿用	12.00V	4

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	
○	竿を伸ばす		
△	竿振り上げ		
×	竿振り下ろし		
L1	加速		