



## 7자유도 주행형 물품이송로봇 (집게차)

주요부품	구동부	Herkulex Servo Motor 10개
	전자부	PSD 거리 센서 1개, IR리모콘 수신부 1개
	기구부	바퀴 4개
특징	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 바퀴에 장착된 4개의 서보로 4륜 구동의 원리 이해</li> <li>- PSD 거리 센서를 통한 자율주행 가능</li> <li>- IR 수신부를 통한 리모콘 원격제어</li> </ul>	
동작설명	<p>집게차는 차체 앞의 집게를 이용하여 펜스 안의 공을 집어 이동시킬 수 있습니다. 집게차를 리모콘으로 조작하여 공을 컵 위에 올려 놓아보세요.</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) △ 버튼 : 직진</li> <li>2) ▽ 버튼 : 후진</li> <li>3) ▷ 버튼 : 우회전</li> <li>4) ◁ 버튼 : 좌회전</li> <li>5) ok 버튼 : 정지</li> <li>6) Menu 버튼 : 물체를 안 잡은 경우 팔을 오무려 잡는 동작, 잡은 경우 들어올리는 동작</li> <li>7) Esc 버튼 : 물체를 내려놓는 동작</li> <li>8) '0' 버튼 : 팔을 벌려 물체를 놓는 동작</li> </ol>	