



8자유도 포크레인

주요부품	구동부	Herkulex Servo Motor 8개
	전자부	PSD 거리 센서 1개, IR 리모콘 수신기 1개
	기구부	바퀴 4개
특징	<ul style="list-style-type: none"> - 바퀴에 장착된 4개의 서보로 4륜 구동의 원리 이해 - 포크레인 몸체에 장착 된 하나의 서보로 포크레인 터렛 구현 - 3자유도 로봇팔 제어를 통한 포크레인 구현 - IR 수신부를 통한 리모콘 원격제어 	
동작설명	<p>3자유도의 로봇팔을 가진 포크레인은 전후 좌우로 움직이며 땅을 팔 수 있습니다.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) △ 버튼 : 직진 2) ▽ 버튼 : 후진 3) ▷ 버튼 : 우회전 4) ◁ 버튼 : 좌회전 5) P1 버튼 : 상체 좌로 회전 6) P3 버튼 : 상체 우로 회전 7) ok 버튼 : 바퀴구동 정지 8) Stop 버튼 : 바퀴구동 정지, 포크레인 대기상태 9) Mode 버튼 : 땅파기 1차 동작(떠올리기) 10) STBY 버튼 : 땅파기 2차 동작(버리기) 	