

歩兵ロボット: 1台分

構成要素	商品名	推奨数量	
メカナムホイール シャーシ	M3508 ブラシレスDCギアドモーター	4	メカナムホイール駆動用
	C620 ブラシレスESC (M3508用)	4	M3508 モーター制御用
	電源・CAN分配用センターボード	1	4シャーシにESCを接続
	152.5mmメカナムホイール (右)	2	
	152.5mmメカナムホイール (左)	2	
雲台	GM6020 ブラシレスDCモーター	2	YAWとPITCHの軸を駆動
発射機構	M2006 DCブラシレスギアドモーター	1	17mmの球を送る・発射する
	C610 ブラシレスESC (M2006用)	1	M2006モーターを駆動
	RoboMaster競技用バッテリー-TB47D	2	共通バッテリー 黒
	バッテリーホルダー (TB47D用)	1	コンパチブル、横式
	SNAIL ブラシレスモーター	2	小球発射機構摩擦ローラー駆動用
	SNAIL ブラシレスESC	2	
制御システム	RoboMaster競技用リモートコントローラー	1	手動制御
	RoboMaster開発ボード タイプA	1	メインボード
	RoboMaster開発ボード対応ケーブルセット	0~1	各モジュールを接続
付属品	充電アダプタ対応ACケーブル	1	バッテリー充電用
	TB47D専用充電アダプタ (ACケーブルなし)	1	

ヒーローロボット: 1台分

構成要素	商品名	推奨数量	
メカナムホイール シャーシ	M3508 ブラシレスDCギアドモーター	4	メカナムホイール駆動用
	C620 ブラシレスESC (M3508用)	4	M3508 モーター制御用
	電源・CAN分配用センターボード	1	4シャーシにESCを接続
	M3508対応ケーブルセット	1	ESC接続用コード
	152.5mmメカナムホイール (右)	2	
	152.5mmメカナムホイール (左)	2	
雲台	GM6020 ブラシレスDCモーター	2	YAWとPITCHの軸を駆動
発射機構	M2006 DCブラシレスギアドモーター	1~2	42mm/17mmの球を送る・発射する
	C610 ブラシレスESC (M2006用)	1~2	M2006モーターを駆動
	RoboMaster競技用バッテリー-TB47D	2~4	共通バッテリー 黒
	バッテリーホルダー (TB47D用)	1	コンパチブル、横式
	SNAIL ブラシレスモーター	2	小球発射機構摩擦ローラー駆動用
	SNAIL ブラシレスESC	2	
	M3508 ブラシレスDCギアドモーター	2	大球発射機構摩擦ローラー駆動用
	C620 ブラシレスESC (M3508用)	2	M3508 モーター制御用
制御システム	RoboMaster競技用リモートコントローラー	1	手動制御
	RoboMaster開発ボード タイプA	1	メインボード
	RoboMaster開発ボード対応ケーブルセット	0~1	各モジュールを接続
付属品	充電アダプタ対応ACケーブル	1	バッテリー充電用
	TB47D専用充電アダプタ (ACケーブルなし)	1	