

G-2 遙控拉車機器人實習設備

本拉車機器人具有前進、後退、左轉及右轉功能。晶片控制採用 Arduino、pic 或其他。易具有遙控功能。

本實習以單晶片控制為主軸，其次是機器馬之機構非常逼真，其設計原理與創新，頗具教學效果。

