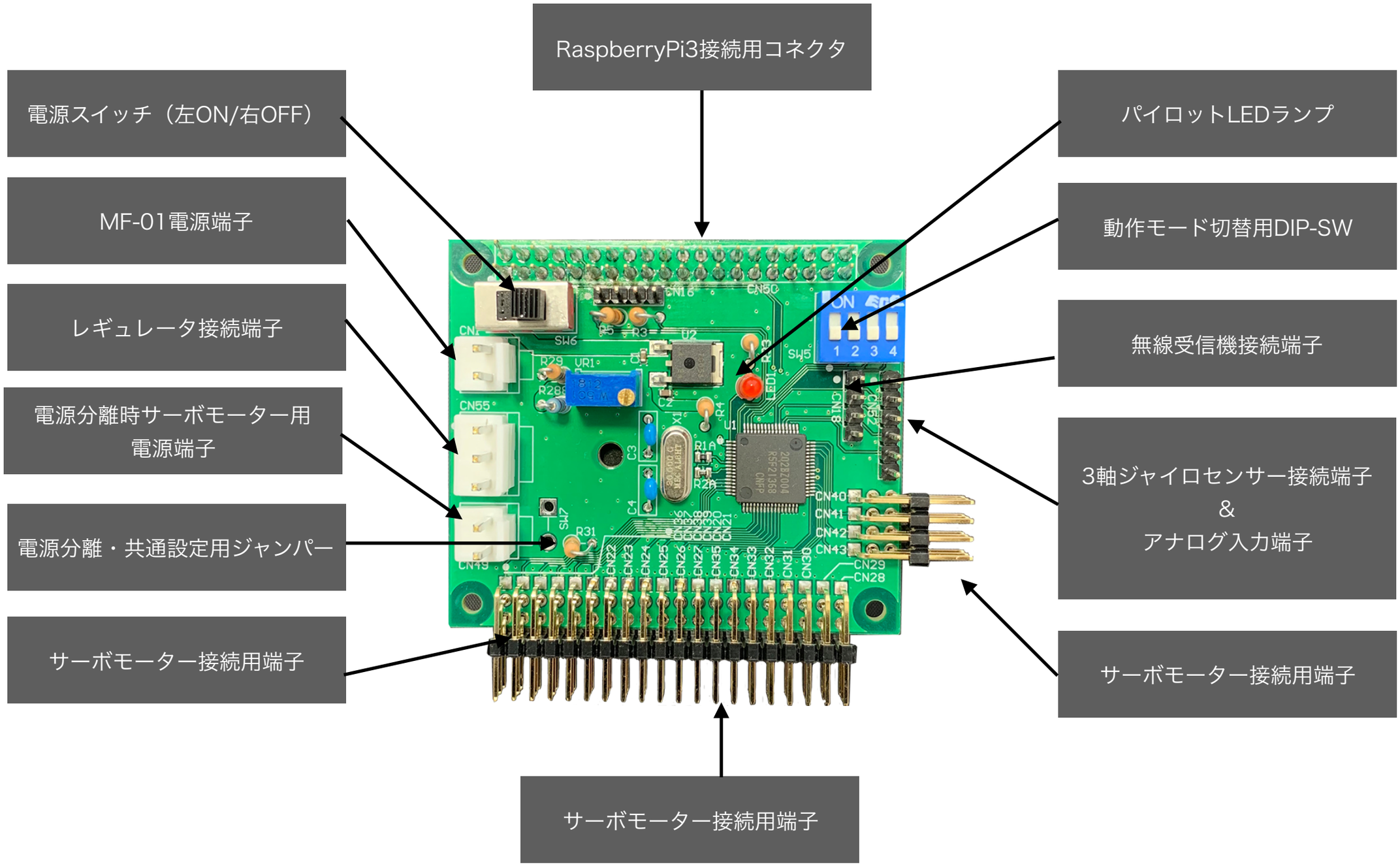
基板外観


RaspberryPi3接続用コネクタ
電源スイッチ（左ON/右OFF）
MF-01電源端子
レギュレータ接続端子
電源分離時サーボモーター用
電源端子
電源分離・共通設定用ジャンパー
サーボモーター接続用端子
パイロットLEDランプ
動作モード切替用DIP-SW
無線受信機接続端子
3軸ジャイロセンサー接続端子
&
アナログ入力端子
サーボモーター接続用端子
サーボモーター接続用端子

各端子説明　1

ＳＷ６　電源スイッチ

ー前頁図で左にスライドすると電源が投入されます。

ー正常に電源が投入されるとパイロットLEDランプが点滅を開始します。

ＬＥＤ１　パイロットLEDランプ

ー電源が正常に投入されると点滅します。

ＣＮ５０　RaspberryPi3接続用コネクタ

ーRaspberryPi3とスタック接続ができるコネクタが搭載されています。

ー信号引き出しが可能な延長端子が、MF-01基板上に搭載されています。

ＣＮ１　MF-01電源端子

ー１・＋端子　　DC７~２４Vの電源を接続します。

ー２・－端子　　GNDを接続します。

ＣＮ５５　レギュレータ接続端子

ーRaspberryPi3に電源を供給するためのレギュレータを接続します。（同梱）

ーMF-01に接続するバッテリーが８V以上の場合は、必ずレギュレータに放熱用のヒートシンクを取り付けます。

ＣＮ４９　電源分離時サーボモーター用電源端子

ーサーボモーター用電源を独立して供給する場合に使用します。

ー１・＋端子　　サーボモーターに適合する電圧の＋電源を接続します。

ー２・－端子　　サーボモーターに適合する電源の－（GND）電源を接続します。

ＳＷ７　電源分離・共通設定用ジャンパー

ーMF-01（RaspberryPi3）電源とサーボモーターの電源を共用する場合に短絡します。

ー分離時は切断します。

各端子説明　2

ＣＮ２０～４３　サーボモーター接続端子

ーサーボモーターを接続する端子列、基板に近い下側からＧＮＤ、モーター電源、制御信号線となり、
サーボ番号は、図中左より8、9、10、11、0、1、2、3、4、5、6、7、12、13、14、15、16、17、18、19、
図中右側下から上に20、21、22、23の計24個を接続することができます。

ＣＮ５２　３軸ジャイロセンサー接続端子

ーアナログ電圧出力式ジャイロセンサーを３軸分まで接続することができます。

１・＋５Ｖ出力
２・ジャイロセンサー信号２入力
３・汎用AD入力　　DC0~5V入力可能（ユーザープログラムにて読み出し、処理判定に使用）
４・ジャイロセンサー信号０入力
５・ジャイロセンサー信号１入力
６・ＧＮＤ

ＣＮ１８　無線受信機接続端子

ー無線受信機を接続します。

１・＋５Ｖ
２・受信端子　無線受信機の受信出力を接続します。
３・接続無線機選択入力（弊社製無線機接続時は解放、ＫＯＮＤＯ製受信機接続時はＧＮＤへ接続する）
４・ＧＮＤ