

MR1,MR2ピン割り当て/実装時位置

	MR1		実装時位置
1	メカナム1	p17,p18,p23	モータードライバ1
2	メカナム2	p19,p20,p24	モータードライバ2
3	メカナム3	p21,p22,p25	モータードライバ3
4	メカナム4	p27,p28,p26	モータードライバ4
5	エンコーダーx	p12,p11	計測輪x
6	エンコーダーy	p16,p15	計測輪y
7	LED	p5,p6,p7	テープLEDドライバ
8	CAN	p30,p29	MR2のCANポート
9	IMU	p9,p10	基板上
10	プロポ	p14	基板上
11	sub_sw1	p8	予備用
12	sub_sw2	p13	予備用

	MR2		実装時位置
13	昇降機構	p17,p18,p23	モータードライバ5
14	X軸機構	p19,p20,p24	モータードライバ6
15	アーム1	p21,p22,p25	モータードライバ7
16	アーム2	p27,p28,p26	モータードライバ8
17	リミットスイッチ1	p8	昇降機構の上
18	リミットスイッチ2	p9	X軸機構収縮部
19	リミットスイッチ3	p10	アーム展開部
20	電磁弁	p5,p6,p7	電磁弁ドライバ/p5は放出用/p6はアーム
21	エンコーダー1	p11,p12	昇降機構
22	エンコーダー2	p13,p14	X軸機構
23	エンコーダー3	p15,p16	アーム
24	CAN	p30,p29	MR1のCANポート