

追加したプッシュSW  
pushSW: CN8. 8=sw5L [7]  
<機関砲>



RUDD D/R AUX3: CN8. 7=sw4L [6]  
<ロケット砲>



AUX5: CN6. 4=potm1L  
(未割当て)



AUX4: CN2. 4=potm1R  
(未割当て)



GEAR/INVERTED: CN4. 7=sw4R [4]  
<パドロックON/OFF>



追加したプッシュSW  
pushSW: CN4. 8=sw5R [5]  
<機銃>



<左上回りで上後ろを見る>  
CN8. 6=sw3L [9]  
THRO HOLD:  
CN8. 5=sw2L [8]  
<左回りで後ろを見る>



ELEV D/R: CN7. 4=sw1L [7]  
<左を見る>  
B19



MIX: CN7. 3=sw0L [6]  
<右を見る>  
B15



HOV. P: CN6. 3=potm0L  
HATの遷移時間



HOV. T: CN2. 3=potm0R  
HATの遷移時間



AUX2: CN3. 3=sw0R [0]  
<後ろを見る>  
B17



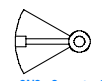
AILE D/R: CN3. 4=sw1R [1]  
<上前を見る>  
B21



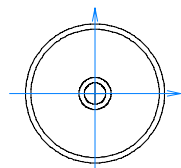
<右上回りで上後ろを見る>  
CN4. 6=sw3R [3]  
FLIGHT MODE:  
CN4. 5=sw2R [2]  
<右回りで後ろを見る>



ローピッチ: CN8. 3=potm2L (Ryaxis, Y回転)  
(左横にあるスライドボリューム)

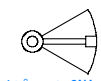


ラダー: CN5. 3=stick0L (Rudder)  
±CN5. 7=trim0L

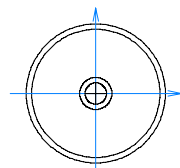


エレベータ: CN5. 4=stick1L (Yaxis, Y軸)  
±CN5. 8=trim1L

ハイピッチ: CN4. 3=potm2R (Rxaxis, R回転)  
(右横にあるスライドボリューム)



エルロン: CN1. 3=stick0R (Xaxis, X軸)  
±CN1. 7=trim0R



スロットル: CN1. 4=stick1R (Throttle)  
±CN1. 8=trim1R

(a) JR pcm10s スイッチ模式図

(b) 摘要  
pcm10sの標記: 基板のロケーション=ソフト内の名前  
[?]はソフト内の配列順番 (0始まり)  
B?はコントローラプロパティにおけるボタン番号 (1始まり)  
(B?) 予備 (HATとして拡張したので使えない)  
<CFSIに割当てた機能>

(c) アナログ入力

lastAnalogxx []

D11:D10 (SELB: SELA)	00	01	10	11
A0 (AIN0)	stick0R	stick1R	trim0R	trim1R
A1 (AIN1)	potm0R	potm1R	potm2R	sw2sw3R
A2 (AIN2)	potm3R	potm4R	potm5R	sw4R
A3 (AIN3)	stick0L	stick1L	trim0L	trim1L
A4 (AIN4)	potm0L	potm1L	potm2L	sw2sw3L
A5 (AIN5)	potm3L	potm4L	potm5L	sw4L

ATmega32J4のアナログポート (回路図TC4052BPの出力)

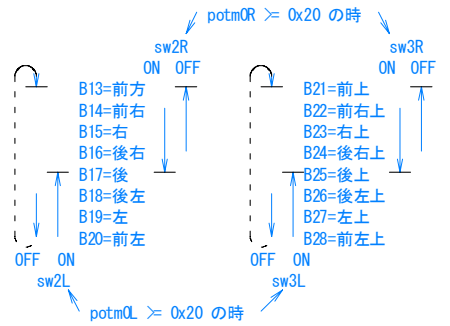
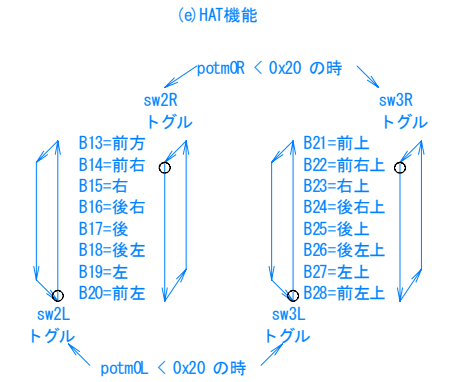
ATmega32J4のデジタルポート (回路図TC4052BPの入力)

アナログ値を一旦配列に読み込む  
その後、機能を表す変数名に代入する。  
一部スイッチはアナログとして読む  
スティック4軸はトリムにより補正する。

(d) 予備入力

未使用 (予備)	未使用 (予備)
CN10: 3=potm3L	CN9: 3=potm3R
CN10: 4=potm4L	CN9: 4=potm4R
CN10: 5=potm5L	CN9: 5=potm5R

プロポにこれらの要素は無く、未使用



### JR送信機 pcm10S改のスイッチ割当て

写	図	設	計	製	図	検	査	尺	度	材	質
ImpactSystems									2019. 10. 03		
									IR860_JOYPR03		