技术规格书 版本 V1.0

番石榴控制模组 POM Nano RP





1 模组概述

1.1 特性

处理器

• CPU: 双 ARM Cortex-M0+ @ 133MHz。

存储器

- 通过 QSPI 总线连接 4MB 的片外闪存
- 264kB 片上 SRAM, 分六个独立的存储组

Wi-Fi

- 支持 IEEE 802.11b/g/n 协议
- 工作信道中心频率范围: 2412~2484 MHz
- 在 2.4 GHz 频带支持 20 MHz 和 40 MHz 频 宽
- 支持 1T1R 模式, 数据速率高达 150 Mbps

蓝牙

- 低功耗蓝牙(Bluetooth LE): Bluetooth 5、 Bluetooth mesh
- 速率支持 125Kbps、500Kbps、1Mbps、 2Mbps
- 广播扩展 (Advertising Extensions)
- 多广播 (Multiple Advertisement Sets)
- 信道选择 (Channel Selection Algorithm #2)
- Wi-Fi 与蓝牙共存, 共用同一个天线

外设

- GPIO
 - 24 个 GPIO
 - 全部 GPIO 均支持 PWM 输出

- 串行通信
 - 2路USART
 - 2路 IIC接口
 - 2路 SPI 接口
 - USB1.1 控制器和 PHY
- 调试接口
 - SWD

模组组成元件

- 协处理器 ESP32-C3
- 六轴姿态感知单元
- 陶瓷天线

工作条件

- 工作电压/供电电压: 3.0~3.6 V
- 工作环境温度: -40~105℃

模组尺寸 (mm)

• $19.3 \times 26.6 \times 2.6 \text{ mm}$



该款模组采用树莓派 RP2040 芯片作为主控、采用 ESP32-C3 芯片作为协处理器。关于树莓派 RP2040 芯片的更多信息请参考《RP2040 数据手册》。关于 ESP32-C3 芯片的更多信息请参考《ESP32-C3 系列芯片技术规格书》、《ESP32-C3 技术参考手册》。

1.2 订购信息

序号	型号	名称
1	POM Nano RP	番石榴控制模组

订购渠道

① 官方淘宝: https://gxct.taobao.com/

② 四梯商城: https://4t.wiki/mall

1.3 应用

机器人

• 智能车

• 无人机/飞控

• 智慧农业

• 工业自动化

• 穿戴/便携设备

• 智能家居

• 医疗保健

1.4 获取支持

请通过以下方式联系我们, 获取更多硬件资源和技术支持。

1、 技术支持: tech@4t.wiki

2、 交流社区: https://www.4t.wiki/community

3、 Github 仓库地址: https://github.com/4T-tech/POM Nano RP

4、 Gitee 仓库地址: https://gitee.com/fourT-tech/POM Nano RP

5、 关注微信公众号(四梯)、Bilibili 账号(四梯科技)获取更多即时信息。



微信扫码-四梯



B站扫码-四梯科技



1 功能框图

控制模组基于树莓派 RP2040 微控制器设计,模组功能框图如图 1 所示。

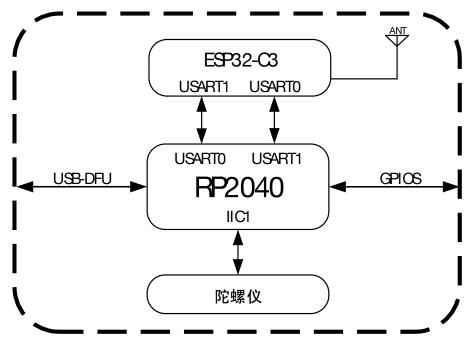


图 1 控制模组功能框图



2 管脚定义

1.5 管脚布局

管脚布局图如图 2 所示,该图显示控制模组上管脚的位置。按比例绘制的实际布局请参考图 4。

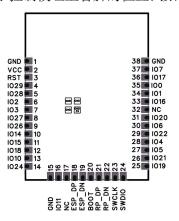


图 2 控制模组管脚布局图

1.6 管脚定义

模组共有39个管脚,具体功能描述如表2所示。

表 2 控制模组管脚定义表

管脚号	管脚名称	管脚类型	功能定义	附加功能
1	GND	P	地	-
2	VCC	Р	3.3V 电源	-
3	RESET	R	复位	-
4	GPIO29	I/O	GPIO29 ADC3 SPI1_CSn UART0_RX I2C0_SCL PWM6_B	-
5	GPIO28	I/O	GPIO28 ADC2	-



管脚号	管脚名称	管脚类型	功能定义	附加功能
			SPI1_RX	
			UART0_TX	
			I2C0_SDA	
			PWM6_A	
			GPIO2	
			SPI0_SCK	
6	GPIO2	I/O	UARTO_CTS	-
			I2C1_SDA	
			PWM1_A	
			GPIO3	
			SPI0_TX	
7	GPIO3	I/O	UARTO_RTS	-
			I2C1_SCL	
			PWM1_B	
		I/O	GPIO27	
			ADC1	
8	GPIO27		SPI1_TX	
8	G11027		UART1_RTS	-
			I2C1_SCL	
			PWM5_B	
			GPIO26	
			ADC0	
9 GPIO	GPIO26	I/O	SPI1_SCK	_
	GI 1020	1/0	UART1_CTS	-
			I2C1_SDA	
			PWM5_A	
		I/O	GPIO14	
10	GPIO14		SPI1_SCK	
10	UFIU14	1/0	UARTO_CTS	_
			I2C1_SDA	



管脚号	管脚名称	管脚类型	功能定义	附加功能
			PWM7_A	
			GPIO15	
			SPI1_TX	
11	GPIO15	I/O	UARTO_RTS	-
			I2C1_SCL	
			PWM7_B	
			GPIO18	
			SPI0_SCK	
12	GPIO18	I/O	UARTO_CTS	
			I2C1_SDA	
			PWM1_A	
			GPIO10	
			SPI1_SCK	
13	GPIO10	I/O	UART1_CTS	-
			I2C1_SDA	
		PWM5_A		
			GPIO24	
			SPI1_RX	
14	GPIO24	I/O	UART1_TX	-
			I2C0_SDA	
			PWM4_A	
15	GND	P	地	-
		GPIO11		
			SPI1_TX	
16	GPIO11	I/O	UART1_RTS	-
			I2C1_SCL	
			PWM5_B	
17	NULL	NULL	NULL	NULL
18	ES_DP	U	ESP32_USB_DP	-



管脚号	管脚名称	管脚类型	功能定义	附加功能
19	ES_DN	U	ESP32_USB_DN	
20	BOOT_0	В	RP2040_BOOT0	-
21	USB_DP	U	RP2040_USB_DP	-
22	USB_DN	U	RP2040_USB_DN	-
23	SWCLK	S	RP2040_SWCLK	-
24	SWDIO	S	RP2040_SWDIO	-
			GPIO19	
			SPIO_TX	
25	GPIO19	I/O	UARTO_RTS	-
			I2C1_SCL	
			PWM1_B	
			GPIO21	
			SPI0_CSn	
26	GPIO21	I/O	UART1_RX	-
			I2C0_SCL	
			PWM2_B	
			GPIO5	
			SPI0_CSn	
27	GPIO5	I/O	UART1_RX	-
			I2C0_SCL	
			PWM2_B	
28	GPIO4	I/O	GPIO4	
			SPIO_RX	
			UART1_TX	-
			I2C0_SDA	
			PWM2_A	
29	GPIO22	I/O	GPIO22	_
	GPIU22	1/0	SPI0_SCK	



管脚号	管脚名称	管脚类型	功能定义	附加功能
			UART1_CTS	
			I2C1_SDA	
			PWM3_A	
			GPIO6	
			SPI0_SCK	
30	GPIO6	I/O	UART1_CTS	-
			I2C1_SDA	
			PWM3_A	
			GPIO20	
			SPIO_RX	
31	GPIO20	I/O	UART1_TX	-
			I2C0_SDA	
			PWM2_A	
32	NULL	NULL	NULL	NULL
			GPIO16	
			SPI0_RX	
33	GPIO16	I/O	UART0_TX	-
			I2C0_SDA	
			PWM0_A	
			GPIO1	
			SPI0_CSn	
34	GPIO1	I/O	UART0_RX	-
			I2C0_SCL	
			PWM0_B	
			GPIO0	
			SPIO_RX	
35	GPIO0	I/O	UART0_TX	-
			I2C0_SDA	
			PWM0_A	
36	GPIO17	I/O	GPIO17	-



管脚号	管脚名称	管脚类型	功能定义	附加功能
			SPI0_CSn	
			UART0_RX	
			I2C0_SCL	
			PWM0_B	
			GPIO7	
			SPI0_TX	
37	GPIO7	I/O	UART1_RTS	-
			I2C1_SCL	
			PWM3_B	
38	GND	P	地	-

P: 电源/地

I/O: 输入/输出 R: 复位

B: BOOT U: USB

S: SW 调试接口



3 原理图

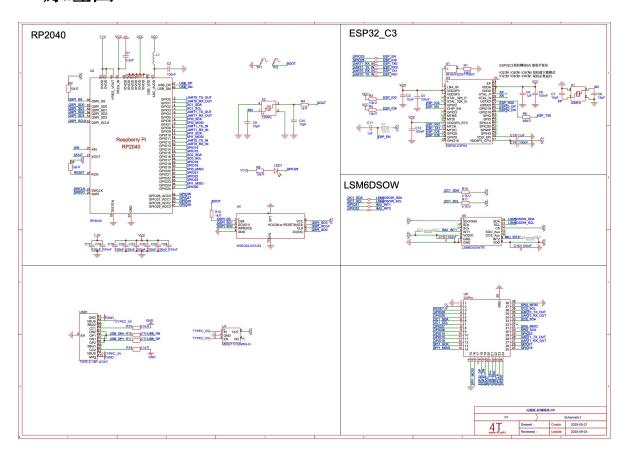


图 3 控制模组原理图



5 尺寸规格

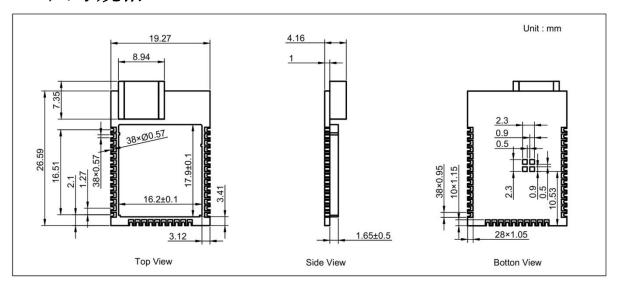


图 4 控制模组尺寸