

- 1、外部中断 OK
 - ① 按键中断 PA0 低电平按下
 - ② 红外中断 PI7 外部中断
- 2、can 资源分配 OK

can1	---> yaw (0X205)	拨弹电机 (0x201)	拨盘电机 (0x202)
can2	---> pitch (0X206)	摩擦轮电机*2 (0x202, 0x203)	
- 3、串口分配 OK

DBUS (UART3)	--->遥控器	PC11
UART1	--->示波器	PA9 T,PB7 R(外壳为串口 2)
UART6	--->视觉接收/裁判系统	PG14 T,PG9 R(外壳为串口 1)
- 4、角度、角速度反馈 待学习

I2C

管脚	功能
SCL PA8	I2C 的时钟线
SDA PC9	I2C 的数据线
RSTN PG6	IST8310 的 RESET，低电平重启 IST8310
DRDY PG3	IST8310 的数据准备 (data ready)

SPI

管脚	功能
CSB1 , CSB2	连接 SPI 片选信号线，低电平有效；CSB1 用于选中加速度计，CSB2 用于选中陀螺仪。CSB1(CS1_Accel、P A 4) CSB2(CS1_Gyro、P B 0)
PS	模式选择引脚，连接低电平时 BMI088 工作于 SPI 模式
SCK	连接 SPI 时钟线 PB3
SDI	数据输入 BMI088 PA7
SDO1	BMI088 输出加速度数据PB4
SDO2	BMI088 输出角速度数据PB4
INT1, INT2	发送加速度数据时产生中断信号 PC4
INT3, INT4	发送角速度数据时产生中断信号 PC5

加热电路 --->PF6(TIM10_CH1)

- 5、掉线检测 待学习

LED	--->PH10 (蓝灯)、PH11 (绿灯)、PH12 (红灯)。
蜂鸣器	--->PD14
Time4	APB1 1ms

蓝 绿 青 红 紫

改进：

- ① 掉线模块
- ② 陀螺仪温控

can 线接法：

yaw、拨盘、底盘板共用同一个 can 线，经过导电滑环连接到云台 can1

拨弹电机单独接入 can1

Pitch 单独接出 can2

摩擦轮电机 can 线共用接入 can2

电源线接法：

Yaw、拨盘直接接入裁判系统

拨弹、摩擦轮共用电源线通过导电滑环接入

Pitch 通过板载电源接入（板载电源？）

红外中断、激光接入，SWD

串口、遥控器接收机