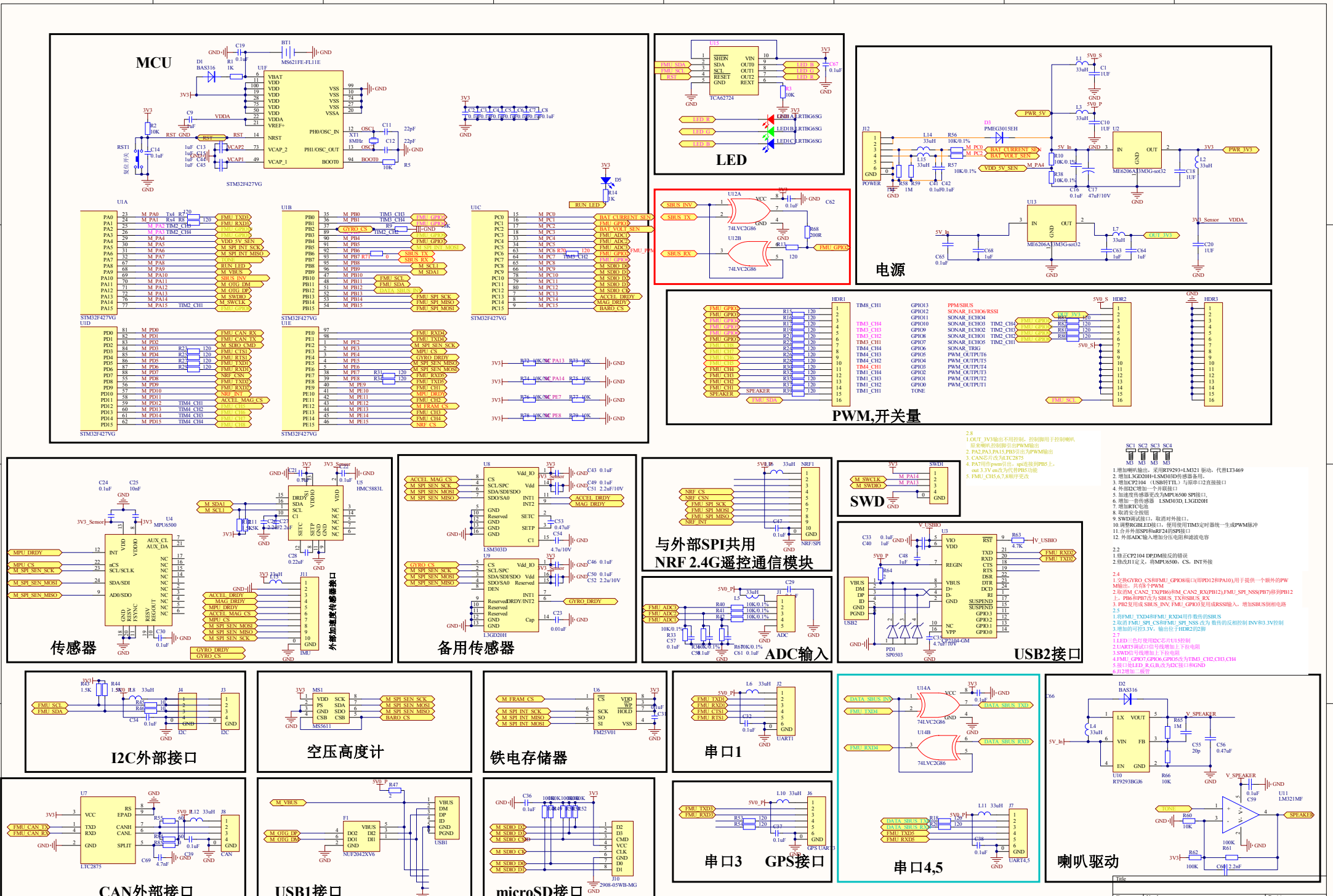
MCU
STM32F427VG
LED
电源
PWM,开关量
传感器
外部加速度传感器接口
备用传感器
与外部SPI共用
NRF 2.4G遥控通信模块
SWD
ADC输入
USB2接口
I2C外部接口
空压高度计
铁电存储器
串口1
串口3
GPS接口
串口4,5
喇叭驱动
CAN外部接口
USB1接口
microSD接口
2.8
1.OUT_3V3输出不用控制，控制脚用于控制喇叭
原来喇叭控制脚引出PWM输出
2. PA2,PA3,PA15,PB3引出为PWM输出
3. CANG开改为LTC2875
4. PA7用作pwm开出，spi连接到PB5上，
out 3.3V en改为代替PB5功能
5. FMU_CH5,6,7,8脚焊更改
2.2
1.修正CP2104 DP,DM接反的错误
2.修改J11定义，将MPU6500，CS，INT外接
2.4
1.交换GYRO_CS和FMU_GPIO8端口(即PD12和PA10),用于提供一个额外的PWM输出，共有8个PWM
2.取消M_CAN2_TX(PB6)和M_CAN2_RX(PB12),FMU_SPI_NSS(PB7)移到PB12上，PB6和PB7改为SBUS_TX和SBUS_RX
3. PB2复用成SBUS_INV, FMU_GPIO3复用成RSSI输入，增加SBUS倒相电路
2.5
1.将FMU_TXD4和FMU_RXD4用作数传的SBUS
2.取消FMU_SPI_CS和FMU_SPI_NSS改为数传的反相控制 INV和3.3V控制
3.增加的可控3.3V，输出位于HD2/2位脚
2.7
1.LED三色灯使用I2C芯片U15控制
2.UART5调试口信号线增加上下拉电阻
3.SWD信号线增加上下拉电阻
4.FMU_GPIO7,GPIO6,GPIO5改为TIM3_CH2,CH3,CH4
5.接口处LED_R,G,B,改为I2C接口和GND
6.J12增加一极管
Title
Size A2
Number
Revision
Date: 2016/10/3 星期一
Sheet of
File: E:/drone_MindPX20160920.SchDoc
Drawn By: