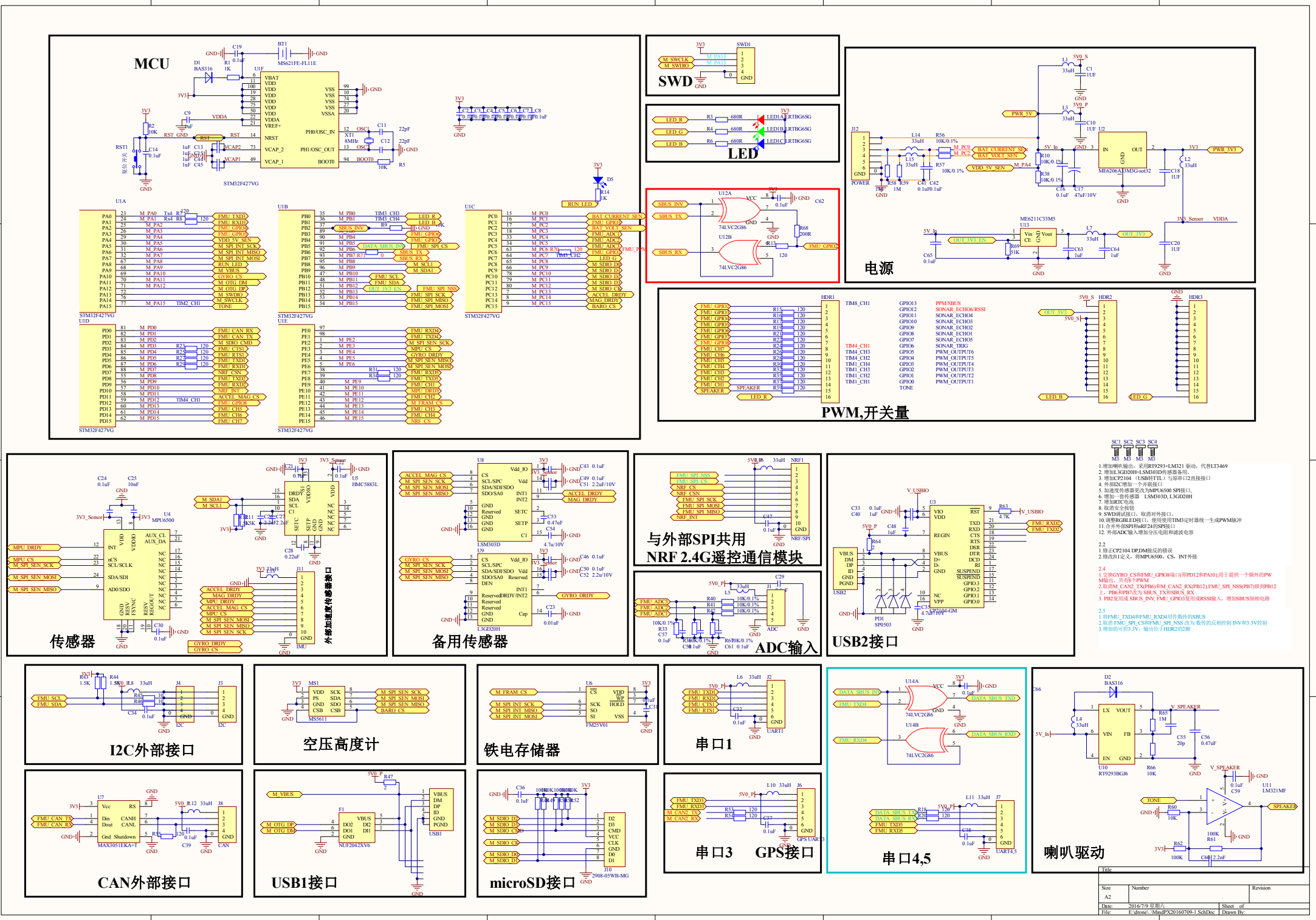
MCU
STM32F427VG
SWD
LED
电源
PWM,开关量
传感器
外部加速度传感器接口
备用传感器
与外部SPI共用
NRF 2.4G遥控通信模块
ADC输入
USB2接口
I2C外部接口
空压高度计
铁电存储器
串口1
CAN外部接口
USB1接口
microSD接口
串口3
GPS接口
串口4,5
喇叭驱动
1.增加喇叭输出，采用RT9293+LM321 驱动，代替LT3469
2. 增加L3GD20H+LSM303D传感器备用。
3. 增加CP2104（USB转TTL）与原串口2直接接口
4. 外部I2C增加一个并联接口
5. 加速度传感器更改为MPU6500 SPI接口。
6. 增加一套传感器 LSM303D, L3GD20H
7. 增加RTC电池
8. 取消安全按钮
9. SWD调试接口，取消对外接口。
10.调整RGBLED接口，使用使用TIM3定时器统一生成PWM脉冲
11.合并外部SPI和NRF24的SPI接口
12. 外部ADC输入增加分压电阻和滤波电容
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_GPIO33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HDR2的2脚
Title
Size A2
Number
Revision
Date: 2016/7/9 星期六
File: E:drone_MindPX20160709-1.SchDoc
Sheet of
Drawn By: