临时文件，有空出个正式的。

丁工，我现在预留了3个IO  信号  
PD11 控制展示马达   高电平马达转  
PD12 控制红外检测部分的电源    高电平  供电  
PD13 预留控制步进电机驱动器使能脚

仓体定位PIN脚定义：

PG.2 1（左3）

PG.3 2（左2）

PG.4 3（左1）

PG.5 4（中间位置）

PG.6 5（右1）

PG.7 6（右2）

PG.8 7（右3）

步进电机PWM输出：PB.3

步进电机方向输出：PD.2

步进电机刹车继电器输出：PG.12

门：

从上往下数为1，2，3，4层，最上层为第一层，最下层为第4层。

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 层、功能 | 马达信号1 | 马达信号2 | 开门到位开关信号 | 关门到位开关信号 | 防夹手信号 |
| 第一层 | PD.10 | PD.9 | PD.8 | PE.15 | PE.14 |
| 第二层 | PE.13 | PE.12 | PE.11 | PE.10 | PE.9 |
| 第三层 | PE.8 | PE.7 | PD.0 | PD.1 | PD.15 |
| 第四层 | PD.14 | PD.4 | PD.5 | PD.6 | PD.7 |

耳机：

转盘马达继电器信号：PB.4

霍尔定位开关信号：PB.5

耳机检测红外信号：PB.6

推杆装置继电器信号：PB.7

仓体红外：

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 层、列 | 1 | 2 | 3 | 4（中间） | 5 | 6 | 7 |
| 第一层 | PE.1 | PE.0 | PE.3 | PE.2 | PE.5 | PE.4 | PC.13 |
| 第二层 | PE.6 | PF.1 | PF.0 | PF.3 | PF.2 | PF.5 | PF.4 |
| 第三层 | PF.6 | PC.3 | PA.4 | PA.0 | PA.6 | PA.5 | PF.12 |
| 第四层 | PF.11 | PF.14 | PF.13 | PG.0 | PF.15 | PB.13 | PG.1 |