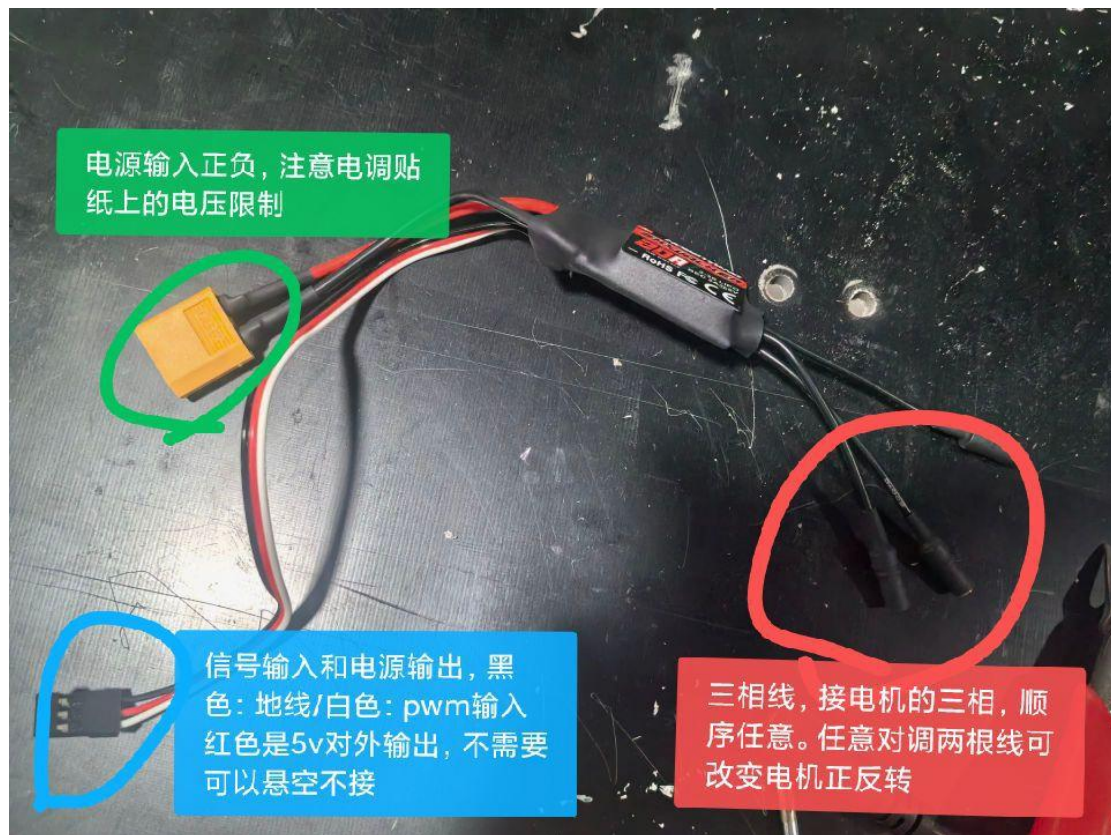


1. 摩擦轮电调



白色线接的 pwm 分别对应 PA0 PA1
红色不接

2. 步进电机驱动器的 pwm+接 PA6 dir+接 PA5

3. 电机驱动: v 接 3.3v, gnd 接 gnd

PA10 接 B, PA9 接 A 控制电机 If 方向,	PD15 生成 PWM 控制速度
PA12 接 B, PA11 接 A 控制电机 Ib 方向,	PD14 生成 PWM 控制速度
PC2 接 B, PC3 接 A 控制电机 rf 方向,	PD13 生成 PWM 控制速度
PC0 接 B, PC1 接 A 控制电机 rb 方向,	PD12 生成 PWM 控制速度

3. 巡线模块: 只需要中间的 10 个引脚

5V	→ 5V
GND	→ GND
OUT1	→ PF0
OUT2	→ PF1
OUT3	→ PF2
OUT4	→ PF3
OUT5	→ PF4
OUT6	→ PF5

OUT7 → PF6
OUT8 → PF7