

i. 灯光与喇叭控制

- 前左组合灯（4p）
 - 高灯（保险丝 5A）
 - 低灯（保险丝 5A）
 - 左转向灯（保险丝 1A）
 - GND
- 前右组合灯（4p）
 - 高灯
 - 低灯
 - 右转向灯（保险丝 1A）
 - GND
- 后左组合灯（5p）
 - 左转向灯
 - 行车灯（保险丝 1A）
 - 刹车灯（保险丝 1A）
 - 后行灯（保险丝 1A）
 - GND
- 后右组合灯（5p）
 - 右转向灯
 - 行车灯
 - 刹车灯
 - 后行灯
 - GND
- 左侧灯（2p）
 - 左转向灯
 - GND
- 右侧灯（2p）
 - 右转向灯
 - GND
- 喇叭（2p），60w
 - 喇叭
 - GND

备注：

1. 如上7个接线端子，根据电流选择5566或63080端子
2. 每个端子内的线序自由确定，根据制板方便
3. 名称一样的汇合由一路继电器控制
4. 上述所有为12V

ii. 轮速编码器

- 左前轮（4p）
 - A相
 - B相
 - 12v VDD
 - 12v GND
- 右前轮（4p）
 - A相
 - B相
 - 12v VDD

- 12v GND
- 左后轮 (4p)
 - A相
 - B相
 - 12v VDD
 - 12v GND
- 右后轮 (4p)
 - A相
 - B相
 - 12v VDD
 - 12v GND

备注:

1. 如上一样每个端子内的线序自由确定
2. 由于没有大电流，4个端子均是5566规格
3. AB相需要：上拉、光耦隔离

iii. CAN接口

- CAN1 (2p)
 - CAN H
 - CAN L
- CAN 2 (2p)
 - CAN H
 - CAN L

备注:

1. 两个端子为5566
2. 接口到can收发芯片距离不要太远

iv. 碰撞传感器

- 端口1 (4p)
 - 12V VDD
 - 输入1
 - 输入2
 - 输入3
- 端口2 (4p)
 - 12V VDD
 - 输入4
 - 输入5
 - 输入6

备注:

1. 端子内线序自由确定，端子5566
2. 6路输入需要光耦隔离

v. 存储功能

板载Flash(64MB 或者128MB) ，具备存储数据记录log的功能

vi. 调试

- SWD调试接口
- RS232 串口调试接口

vii. 电源

- 主输入电源（2p, 63080）
 - 12V +
 - 12V GND
- 备用输入/输出电源（2p,63080）
 - 12V +
 - 12V GND

viii. LIN接口

- LIN1（3p）
 - 12V+
 - GND
 - LIN
- LIN2（3p）
 - 12V+
 - GND
 - LIN

ix. 预留

- 预留4路12V输出（5p），每路2A
- 预留一定低电平IO
- 预留2路模拟输入

x. 其余

- 板子可能的情况下保持小的体积
- 注意电流和线宽