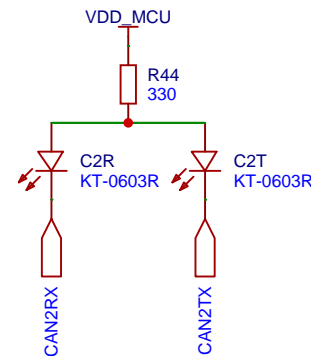
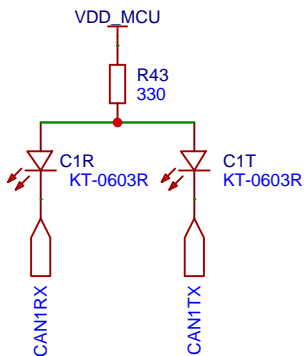
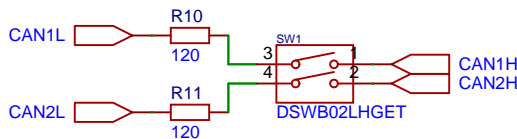
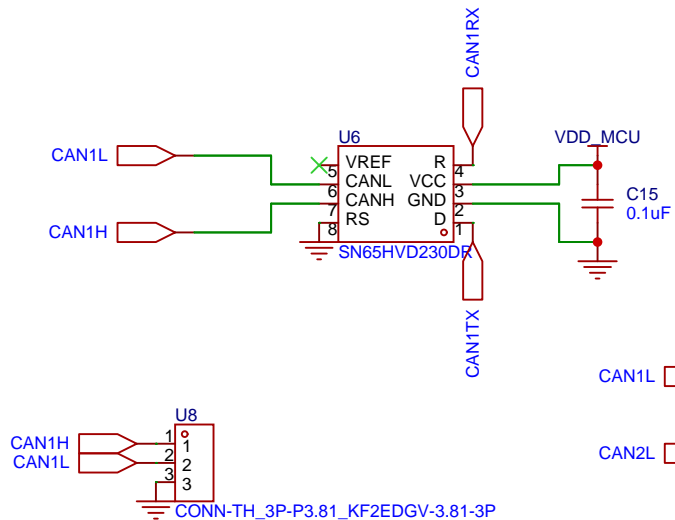


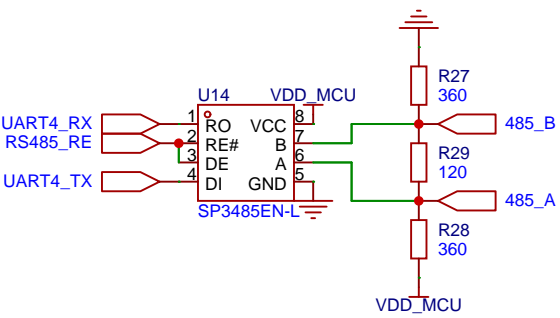
航模接收电路

The diagram illustrates the receiver circuit for a model aircraft. It features two integrated circuits, A2541HWV-3P (labeled H4) and A2541HWV-2P (labeled H5). The A2541HWV-3P is connected to the HM_N and HM_T pins. The A2541HWV-2P is connected to the HM_T and UART5_RX pins. A 5V supply is connected to the A2541HWV-3P. A 1k resistor (R18) is connected between VDD_MCU and the A2541HWV-3P. A 10k resistor (R16) is connected between VDD_MCU and the A2541HWV-3P. A 10k resistor (R17) is connected between the A2541HWV-3P and ground. A 330 resistor (R37) is connected between VDD_MCU and RX5. A diode (RX5, KT-0603R) is connected between RX5 and UART5_RX. A MOSFET (Q3, SS8050) is connected between HM_T and ground.

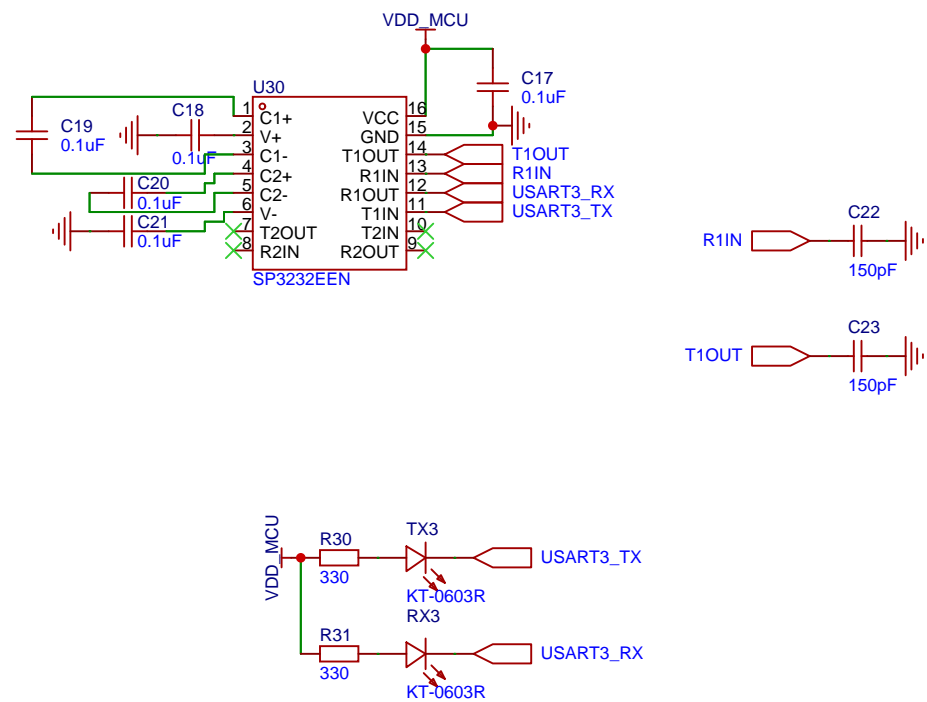
原理图	控制核心板			更新日期	2023-11-28
图页				创建日期	2023-10-14
绘制	徐山	USART1			
审阅		N32G452CCL7Board			
		版本	尺寸	页	1 共 9
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



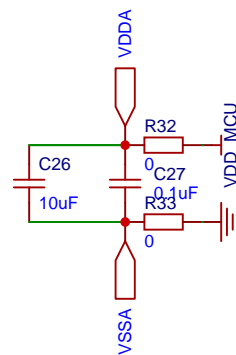
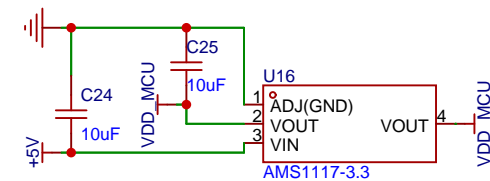
原理图	控制核心板			更新日期	2023-11-16
				创建日期	2023-10-14
图页	CAN			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 2 共 9	
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



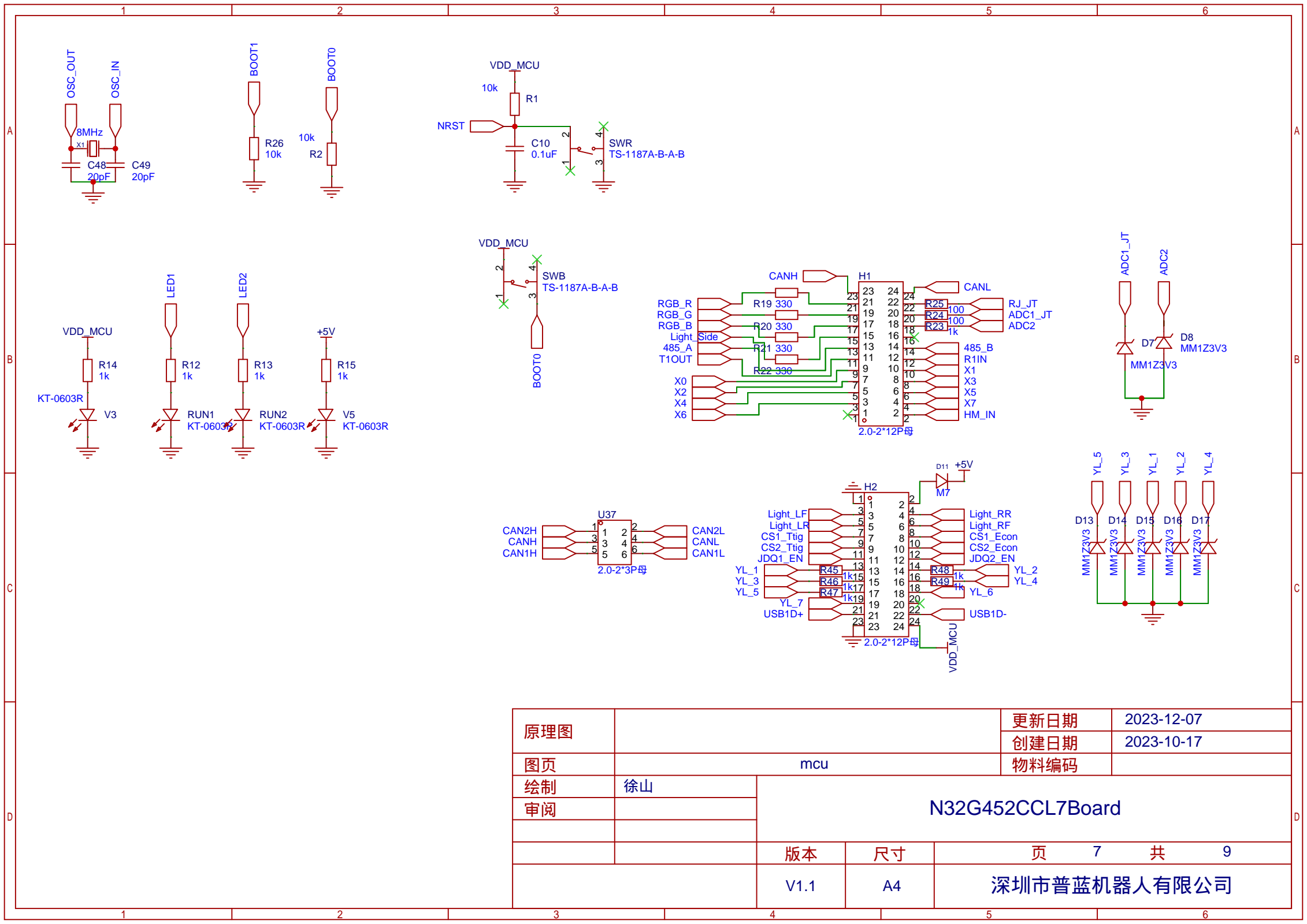
原理图	控制核心板			更新日期	2023-12-06
				创建日期	2023-10-16
图页	RS 485			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 3 共 9	
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



原理图	控制核心板			更新日期	2023-11-16
				创建日期	2023-10-16
图页	RS232			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 4 共 9	
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



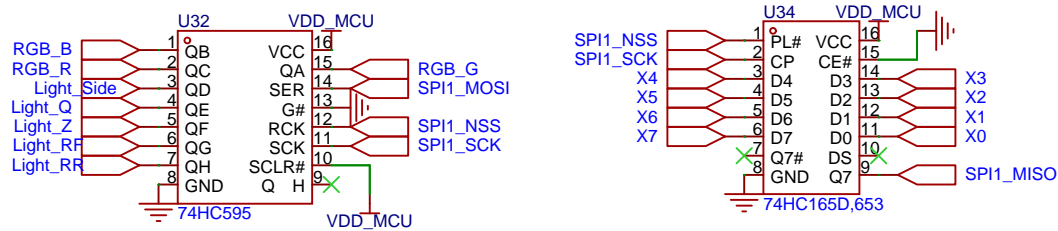
原理图	控制核心板		更新日期	2023-11-16
			创建日期	2023-10-16
图页	power		物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board		
审阅				
		版本	尺寸	页 5 共 9
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司



原理图				更新日期	2023-12-07
				创建日期	2023-10-17
图页	mcu			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 7 共 9	
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



原理图	控制核心板			更新日期	2023-11-28
				创建日期	2023-11-03
图页	USB			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 8 共 9	
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



原理图	控制核心板			更新日期	2023-12-07
				创建日期	2023-11-03
图页	EXIO			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 9 共 9	
		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	