

### 航模接收电路

航模接收电路

该电路包含两个主要芯片：A2541HWV-3P (H4) 和 A2541HWV-2P (H5)。

**芯片 H4 (A2541HWV-3P) 连接：**

- 引脚 3 连接到 HM\_IN。
- 引脚 2 连接到 +5V。
- 引脚 1 连接到 GND。
- 引脚 4 的输出信号经过电阻 R18 (1k) 连接到晶体管 Q3 (SS8050) 的基极。
- 晶体管 Q3 的发射极连接到 GND。
- 晶体管 Q3 的集电极通过电阻 R16 (10k) 连接到 VDD\_MCU。
- 晶体管 Q3 的基极还通过电阻 R17 (10k) 连接到 GND。

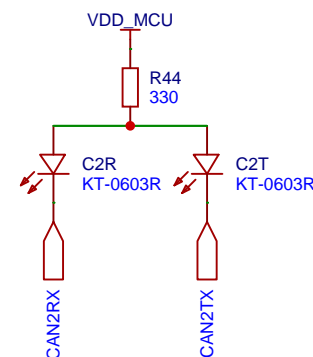
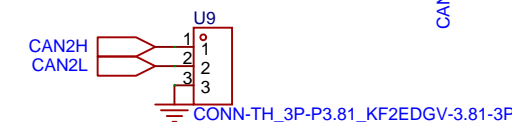
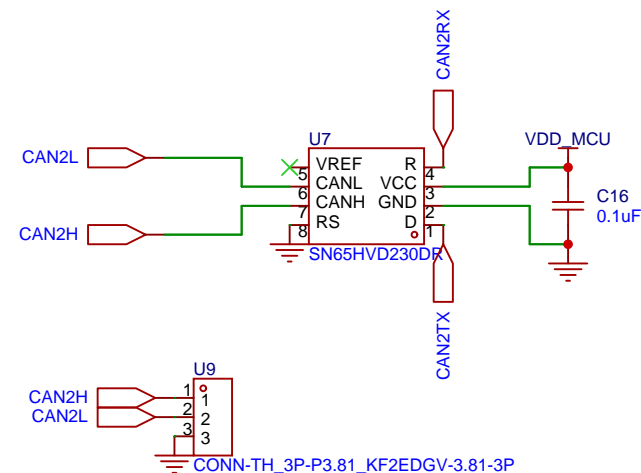
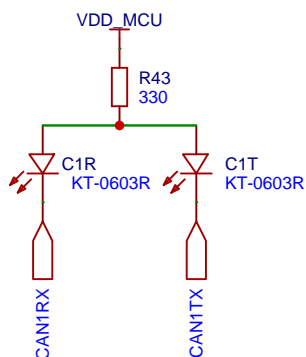
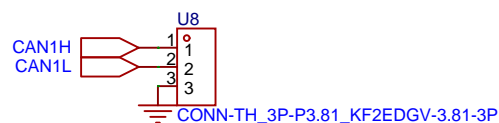
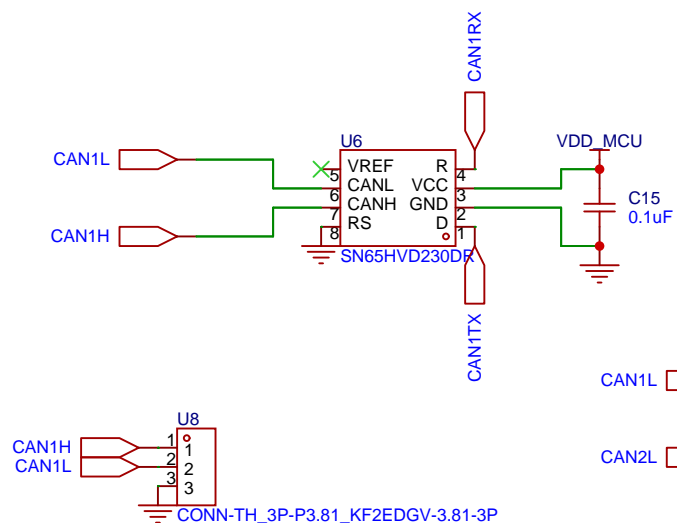
**芯片 H5 (A2541HWV-2P) 连接：**

- 引脚 2 连接到 HM\_T (UART5\_RX)。
- 引脚 1 连接到 GND。

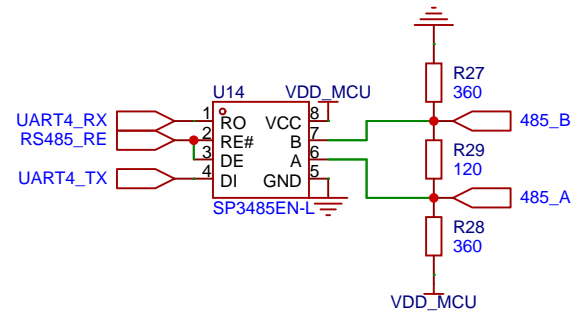
**其他元件连接：**

- VDD\_MCU 通过电阻 R37 (330) 连接到二极管 RX5 (KT-0603R) 的阳极。
- 二极管 RX5 的阴极连接到 UART5\_RX。

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	

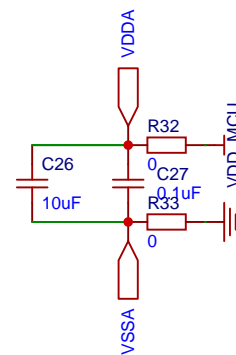
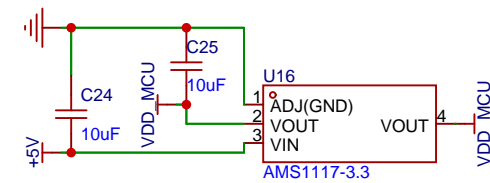


原理图	控制核心板			更新日期	2023-11-16
				创建日期	2023-10-14
图页	CAN			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 2 共 9	
嘉立创EDA		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



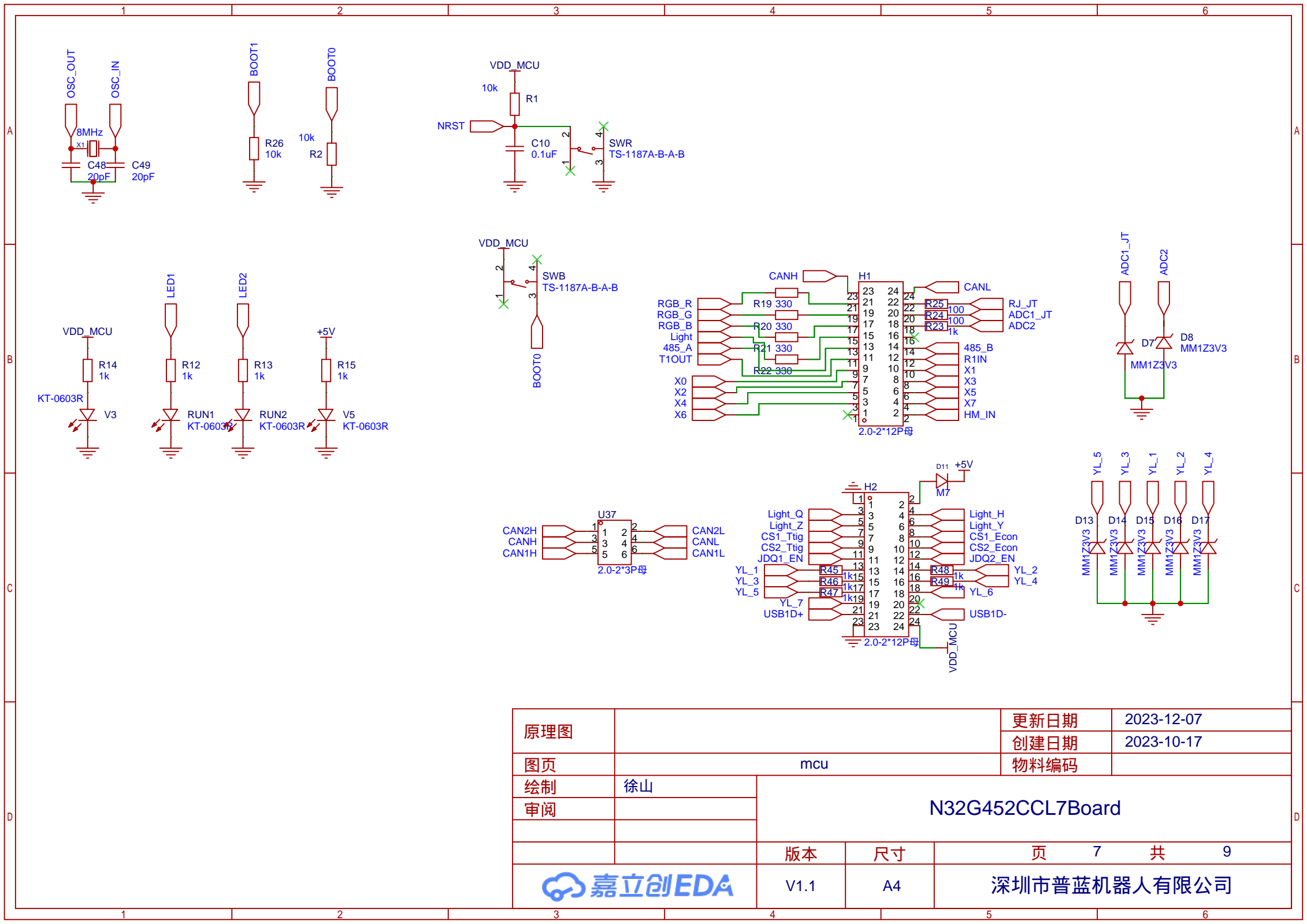
原理图	控制核心板			更新日期	2023-12-06
				创建日期	2023-10-16
图页	RS 485			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 3 共 9	
嘉立创EDA		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



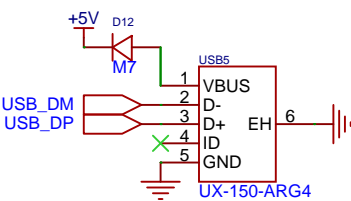
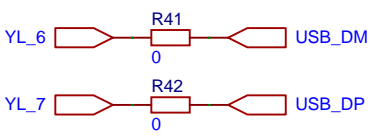


原理图	控制核心板		更新日期	2023-11-16
			创建日期	2023-10-16
图页	power		物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board		
审阅				
		版本	尺寸	页 5 共 9
嘉立创EDA		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司



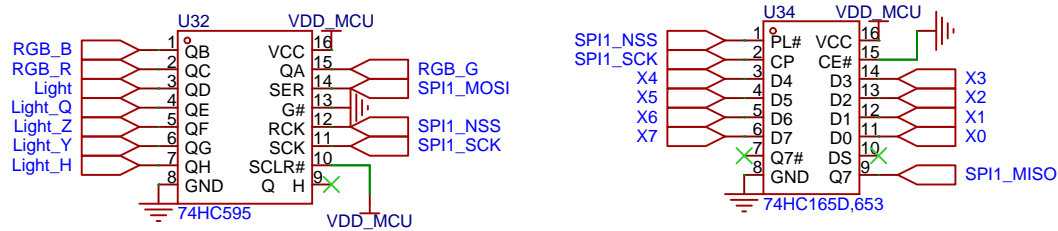


原理图				更新日期	2023-12-07
				创建日期	2023-10-17
图页	mcu			物料编码	
绘制	徐山	N32G452CCL7Board			
审阅					
		版本	尺寸	页 7 共 9	
嘉立创EDA		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	



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	
嘉立创EDA		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	
嘉立创EDA		V1.1	A4	深圳市普蓝机器人有限公司	