

CH1	
A0	PWMA
A1	PWMB
A5	AIN1
A4	AIN2
A6	BIN1
A7	BIN2
D11	STB
CH2	
A2	PWMA
A3	PWMB
C5	AIN1
C4	AIN2
B0	BIN1
B1	BIN2
D10	STB
CH3	
E9	PWMA
E11	PWMB
E7	AIN1
B2	AIN2
E8	BIN1
E10	BIN2
D10	STB
CH4	
E13	PWMA
E14	PWMB
B13	AIN1
B12	AIN2
B14	BIN1
B15	BIN2
D8	STB
UART	
A9	TX
A10	RX

TEST	
D0	编码器A
D1	编码器B

CH1CH2为减速电机

帧头	左上转速	右上转速	左下转速	右下转速	左上角度
0xAA					
	0-255	0-255	0-255	0-255	0-60

如果定时器pwm输出八路不冲突可以用调速，如果觉得不好写，直接输出高低电平，转速判定阈值为100，大于则高电平，小于是低电平，编码器需要闭环控制，需要记录当前角度，角度是圆周60分度，一分度对应6度，动作位对应升降机构，0收回1伸出，这个部分的控制我准备另备一个小mcu控制，以防干扰，系统的鲁棒性是重中之重

右上角度	左下角度	右下角度	动作位	异或校验	帧尾
					0x55
0-60	0-60	0-60	0/1		