一个电机 TIM1

PWM1 PE9 <单片机的 TIM1\_CH1>

PWM2 PE11 <单片机的 TIM1\_CH2>

一个舵机 TIM2

PWM PB10 <单片机的 TIM2\_CH3>

一个编码器 两路正交解码 TIM3

A PB4 <单片机的 TIM3\_ENC1>

B PB5 <单片机的 TIM3\_ENC2>

TFT 屏幕 SPI3

SCL/D0 PD4 <单片机的 SPI3 SCK>

SDA/D1 PD6 <单片机的 SPI3 MOSI>

RST PD13

DC PD5

CS PD7

BL PD15

陀螺仪 ICM20602 SPI2

SCL/SPC PB13 <单片机的 SPI2 SCK>

SDA/SDI PB15 <单片机的 SPI2 MOSI>

SAO/SDO PB14 <单片机的 SPI2 MISO>

CS PB12

//遥控 前后PWM输入捕获 PA15 TIM2\_CH1

//遥控 方向PWM输入捕获 PA0 TIM5\_CH1

//前后 1043 1545 2045

遥控 UART7

PE8 UAT

PE7 UAR

GPS UART2

PA2 UAT

PA3 UAR

无线串口 UART6

PC6 UAT

PC7 UAR

EEPROM SIMIIC

PD10 SCL

PD11 SDA

IST8310 SIMIIC

PE3 SCL

PE4 SDA

拨码开关

PG9 ~ PG12