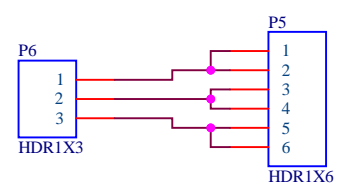
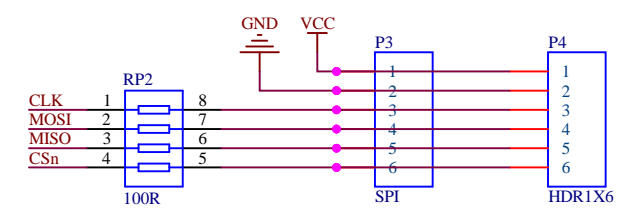
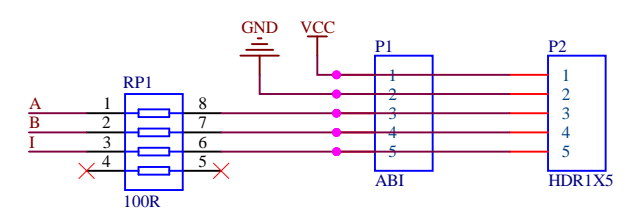
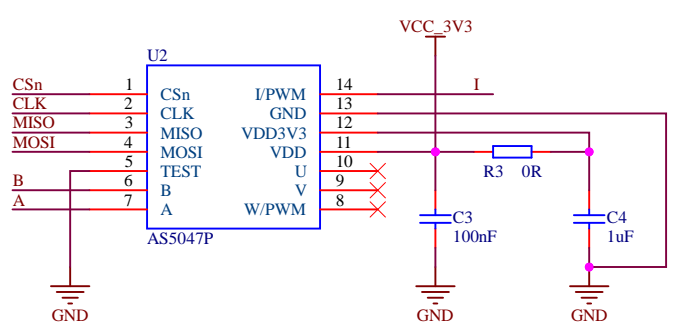


输入电源电压为3.36V。

为了兼容性着想，IO默认通信电平为3.3V。串联100R的排阻可以使其兼容5V电平。

板载MX1.25接口：ABI、SPI通信端口可直接与5V、3.3V单片机通信。

如需标准的5V通信电平，需要将U1和R3拆除，并短接R1。



将3208的3P排线引出，引出为2.54mm接口

兼容2208/12、3508、5008、6374航模无刷电机的底座安装

兼容6010大扭矩云台电机

兼容2208、2804云台电机，16.5，孔2.5

兼容拆机4227云台电机，30.5，孔2.5

兼容3208带磁编的三孔电机

兼容欧姆龙E6B2编码器底座安装

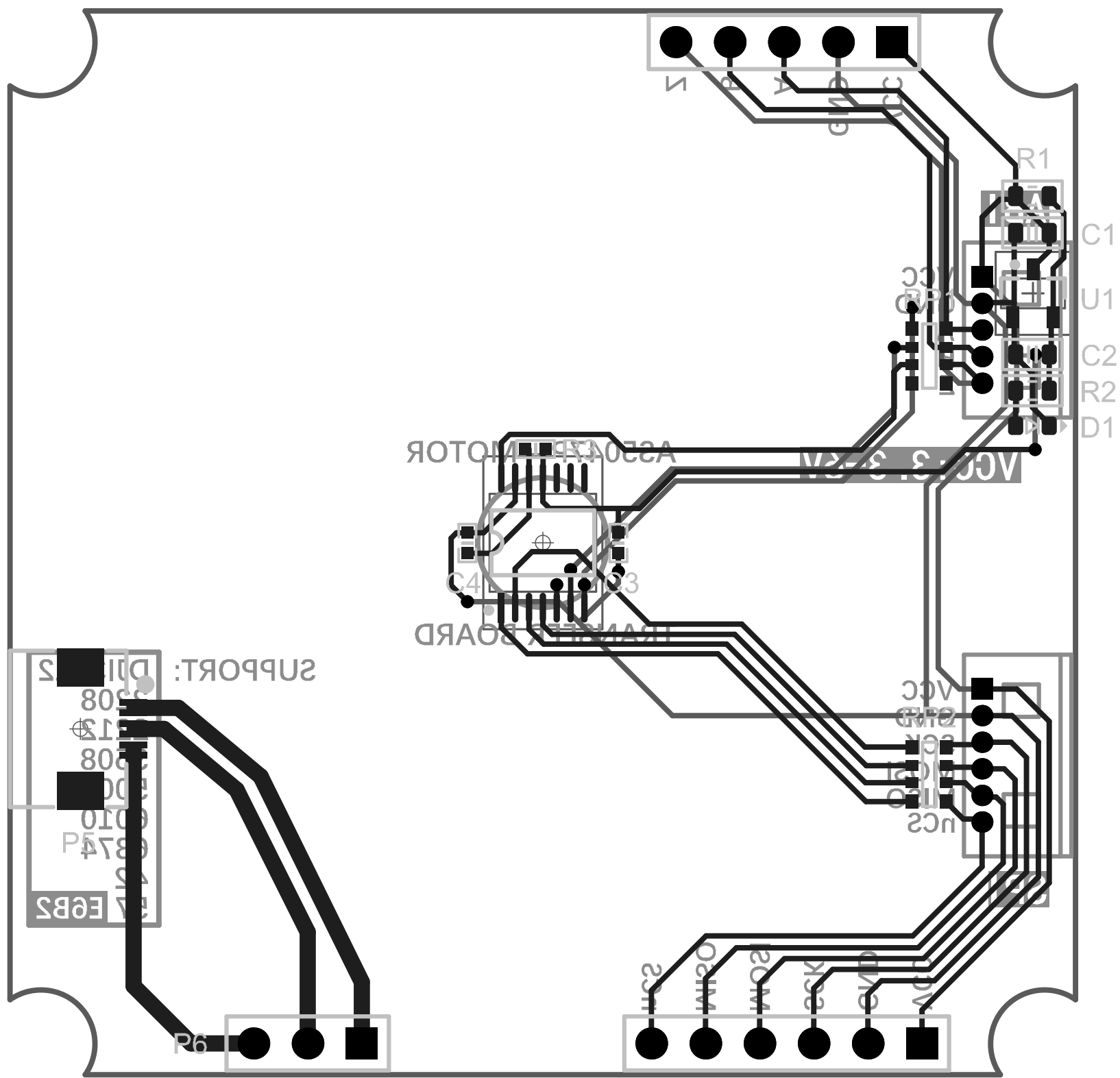
兼容42、57步进/无刷电机的安装



57由边框固定，由于画封装会被当成半孔，加钱，改由板框去固定

Title AS5047P_Encoder_V03		
Size: A4	Document Number: AS5047P_Encoder_V03	Revision: 0.3
Date: 2021/8/27 Time: 22:38:41 Sheet 1 of 1		
File: D:\PCB Project\Electric Project\21-07 AS5047P_Encoder\AS5047P_Encoder_V03\AS5047P_Encoder_V03		

Mark_md 的 ESP32 教程博客



Comment	Description	Designator	Footprint	LibRef	Quantity
10uF	贴片电容	C1, C2	CAP-0603-N	CAP	2
100nF	贴片电容	C3	CAP-0402-1	CAP	1
1uF	贴片电容	C4	CAP-0402-1	CAP	1
LED	发光二极管	D1	LED-0603-G	LED	1
DJI3512	电机固定座孔位	M1	MOTOR-3512-DJI-wu2-1	Motor frame	1
E6B2	电机固定座孔位	M2	ENCODER-E6B2	Motor frame	1
3508	电机固定座孔位	M3	MOTOR-3508	Motor frame	1
2208	电机固定座孔位	M4	MOTOR-2208-1	Motor frame	1
42	电机固定座孔位	M5	Motor-42 Stepper	Motor frame	1
6374	电机固定座孔位	M6	MOTOR-6374-1	Motor frame	1
5008	电机固定座孔位	M7	MOTOR-5008	Motor frame	1
6010	电机固定座孔位	M8	MOTOR-6010	Motor frame	1
3208	电机固定座孔位	M9	MOTOR-3208-3PIN-M2	Motor frame	1
ABI		P1	MX-1.25-5P-AW	HDR1X5	1
HDR1X5		P2	HDR-1X5-A-ND	HDR1X5	1
SPI		P3	MX-1.25-6P-AW	HDR1X6	1
HDR1X6		P4	HDR-1X6-A-ND	HDR1X6	1
HDR1X6		P5	FPC-0.5-2H-S-W-6P	HDR1X6	1
HDR1X3		P6	HDR-1X3-A-ND	HDR1X3	1
NC	贴片电阻	R1	RES-0603-N	RES	1
2K	贴片电阻	R2	RES-0603-N	RES	1
0R	贴片电阻	R3	RES-0402-1	RES	1
100R	贴片排阻	RP1, RP2	RES-PACK4-0603-2	RES-PACK4	2
XC6206	LDO	U1	SOT-23-3-N	XC6206	1
AS5047P	14Bit On-Axis Magnetic Rotary Position Sensor.for 28krpm High Speed Capability	U2	TSSOP-14-N	AS5047P	1