引脚编号	XS1.28	K60	功能描述				
1 2 3	PJ6 PM1 SS0	PTA12 PTA14 PTA13		R_DIR SD_CD SPI_nss	未知		
4 5 6	SCKO MISO MOSI	SPIO_SOK SPIO_SIN SPIO_SOUT	SPI 仅能做主机	SPI_SCK SPI_MIOS] SPI_MOSI			
7 8 9 10 11 12 13	PWM6 PWM7 PWM4 PWM5 PWM2 PWM0 PWM0	FTML_PWML FTML_PWM0 FTM0_PWM1 FTM0_PWM0 FTM0_PWM0 FTM0_PWM3 FTM0_PWM4 FTM0_PWM5	PWM信号。 XS128使用及联PWN输出时,连接在PWM奇数通道。 K60使用PWM时TM0相关PVM通道飞槽配置成一种频率PWM 输出。FTM也只能配置成一种PWM输出。 FTM0与FTM低PWM0通道都可以接触P设备人,此时PWML作 为计数方向信号输入。	接高电平 R_SPEED_ARM RM_DIR RM_PWM IC		K6 O於編印器	
15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28	PMD PK7 NC NC NC PK3 PK2 PK1 PK0 PT0 PT0 PT3 PT3 PT3	P IA25 P TA24 P TA27 P TA26 P TA29 P TA28 P TB3 P TB2 P TB5 P TB4 P TB7 P TB8 P TB9 P TB8	12C_SDA 12C_SCL	DATA 6 DATA 3 DATA 2 DATA 1 1 ms中断 DATA 4 DATA 5 DATA 7 DATA 0 L DIR			
30 31	PT6 SPEED	PTB10 FIM2_PWM0	同上近PWMH%扁凸統输入的維粹	R_CLR L_SPEE D		K60编码器	
32 33 34	PK5 PK4 PJ1	PTB16 PTB17 FIM2_PWM1	同上述WMH的编码器输入的解释	接高电平			
35 36 37 38 39 40 41	PJO PB0 PB1 PB2 PB3 PB4 GND	PTB20 PTB21 PTB22 PTB23 PTC0 PTC5	1 Jan 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	321-301			
42 43	GND PA 6	GND PTD12		STARTUPO			
44 45 46 47 48 49 50 51	PA7 PA4 PA5 PA2 PA3 PA0 PA1	PTD11 PTD10 PTD9 PTD8 PTD7 PTD6 PTD8 PTD2		STARTUP1 SW0 SW1 SW2 SW3 SW4 SW5 SW6	拨码		
52 53 54 55	PE2 PH1 PH0 PH3	PTD1 PTD0 PTC19 PTC18		SW7 LE D0 LE D1 LE D2	ΙED		
56 57 58	PH2 NC NC	PTC17 PTC16 NC		LE D3			
59 60 61 62 63 64 65 66	PE 4 PE 5 PE 6 PH 4 PH 5 PH 6 PH 7 PB 7	PTC14 PTC15 PTC12 PTC13 PTC10 PTC11 PTC8 PTC9	12C_SCL 12C_SDA	LE D4 LE D5 LE D6 LE D7	LED		
67 68 69 70 71 72 73	PB6 PB5 PS7 PJ7 PS5 PS6 PS3	PTC6 PTC7 PTA11 PTA10 PTA9 PTA8 PTA7		SPEA KER			
74 75 76 77	PS4 TXDO PS2 PM6	PTA6 SCI4_TX PTE28 PTE27		TXDO		PTE24 ½5	
78 79 80	RXXX VRH PM/	SCI4_RX NC P IE26	模拟言号高用平参考输入	RXD0 VRH		zhuban chuabgan	
81 82 83 84 85 86 87 88 89	A D7 A D15 A D6 A D14 A D6 A D13 A D4 A D12 A D3 A D11	ADOO_SE 16 ADC1_SE 16 PGA1_DM PGA1_DP PGA0_DM PGA0_DM ADC1_DM1 ADC1_DP1 ADOO_DM1 ADOO_DP1	仅能做AD信号输入,并且要求AD信号从XS128的AD15、A D14 依欠往下连接输入AD信号	EMSENSOR4 EMSENSO5		1 AD7 2 AD15 4 2 AD1 AD6 0 AD14 2 3 AD1 3 AD5 1 4 AD7 4 AD13 8 5 AD1 5 AD4 7 6 AD1 7 AD12 5 7 AD4 AD3 6 AD11 6 8 AD1	15 14 7 11 12
91 92 93 94 95 96 97 98	AD2 AD10 AD1 AD9 AD0 AD8 AD13 AD5 AD12	P IE12 P TE11 P TE10 PTE9 PTE8 PTE7 PTE6 PTE5 PTE5	仅能做数字信号输入				
100 101 102 103	A D10 A D9 A D8 A D2	ADC1_7a ADC1_6a ADC1_5a ADC1_4a	即可以做数字信号输入又可以做AI转换信号输入	Gyro1 AccY Gyro2 AccZ			
104 105 106	A D4 A D11 A D3	PTD15 PTD13		=			
107 108	VCC VCC	VCC VCC		Vcc_CPU			