# rmcu管脚和资源

1. SPI1与raspi的SPI1连接，占用管脚为PA4（NSS），PA5（SCK），PA6（MISO），PA7（MOSI）。另，P12需要12短接，已实现MISO连通。
2. P15为raspi的UART端口。从上到下分别为G,R,T。
3. IIC1与raspi的IIC1连接，占用管脚为PB6（SCL），PB7（SDA）。建议raspi的IIC走1302实时时钟。rmcu不处理事项。
4. rmcu的UART1用于和下位机（机头的STM32F407）通信。占用管脚为PA9（U1T）和PA10（T1R）。
5. rmcu的UART2和UART3均引出，供通信和调试使用。
6. PA0和PA1用于模拟量输入，与ADC2连接。ADC2的触发时钟为TIM2。
7. ADC1用于温度采集。ADC1的触发时钟为TIM4。
8. TIM3用于产生2KHz信号来使能蜂鸣器，TIM3的时钟为4KHz。
9. 蜂鸣器的管脚暂定为S2R3，P5第7脚。
10. TIM2更新事件频率为1KHz，TIM4更新事件频率为1HZ。
11. 继电器由raspi控制，具体由GR5等信号负责，由P13第1脚引出。
12. P9可跳接由R2S3复位。