



Encoder 1 (左輪)	PA0	A0	TIM2_CH1
	PA1	A1	TIM2_CH2
Encoder 2 (右輪)	PA8	D9	TIM1_CH1
	PA9	D1	TIM1_CH2
MPU6050 (I2C)	PB6	D5	I2C1_SCL
	PB7	D4	I2C1_SDA
注意：此腳位不能用於 I2C			避開 PA9 衝突
			避開 PA10
TB6612 (PWM)	PB4	D12	TIM3_CH1
	PB5	D11	TIM3_CH2
用 TIM3 產生 PWM			
TB6612 (方向)	PA3	A2	GPIO
	PA4	A3	GPIO
左輪 AIN1			
	PA5	A4	GPIO
右輪 BIN1			
	PA6	A5	GPIO
右輪 BIN2			
	PA2	A7	GPIO
STBY (待機腳)			

