



Encoder 1 (左輪)	PA0	A0	TIM2_CH1	
	PA1	A1	TIM2_CH2	
Encoder 2 (右輪)	PA8	D9	TIM1_CH1	
	PA9	D1	TIM1_CH2	注意：此腳位不能用於 I2C
MPU6050 (I2C)	PB6	D5	I2C1_SCL	避開 PA9 衝突
	PB7	D4	I2C1_SDA	避開 PA10
TB6612 (PWM)	PB4	D12	TIM3_CH1	用 TIM3 產生 PWM
	PB5	D11	TIM3_CH2	用 TIM3 產生 PWM
TB6612 (方向)	PA3	A2	GPIO	左輪 AIN1
	PA4	A3	GPIO	左輪 AIN2
	PA5	A4	GPIO	右輪 BIN1
	PA6	A5	GPIO	右輪 BIN2
	PA2	A7	GPIO	STBY (待機腳)

