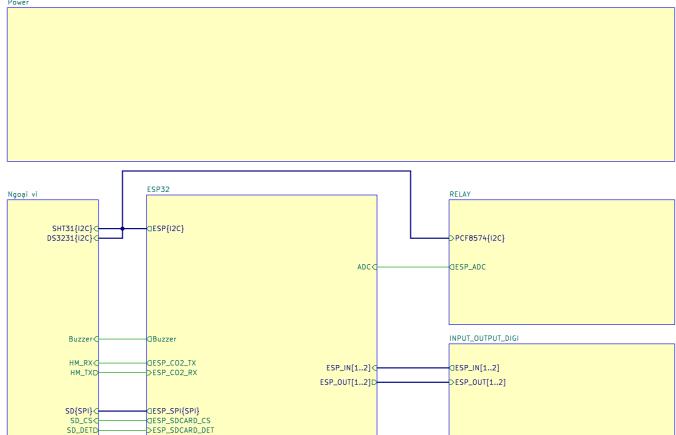
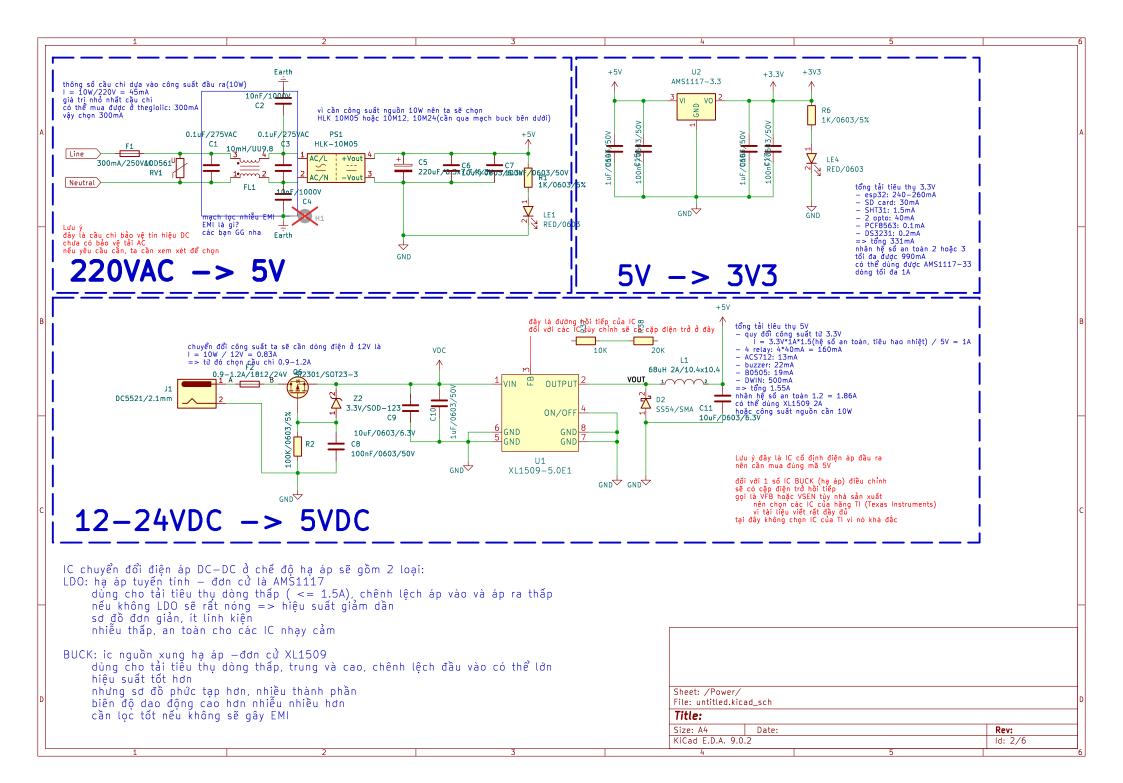
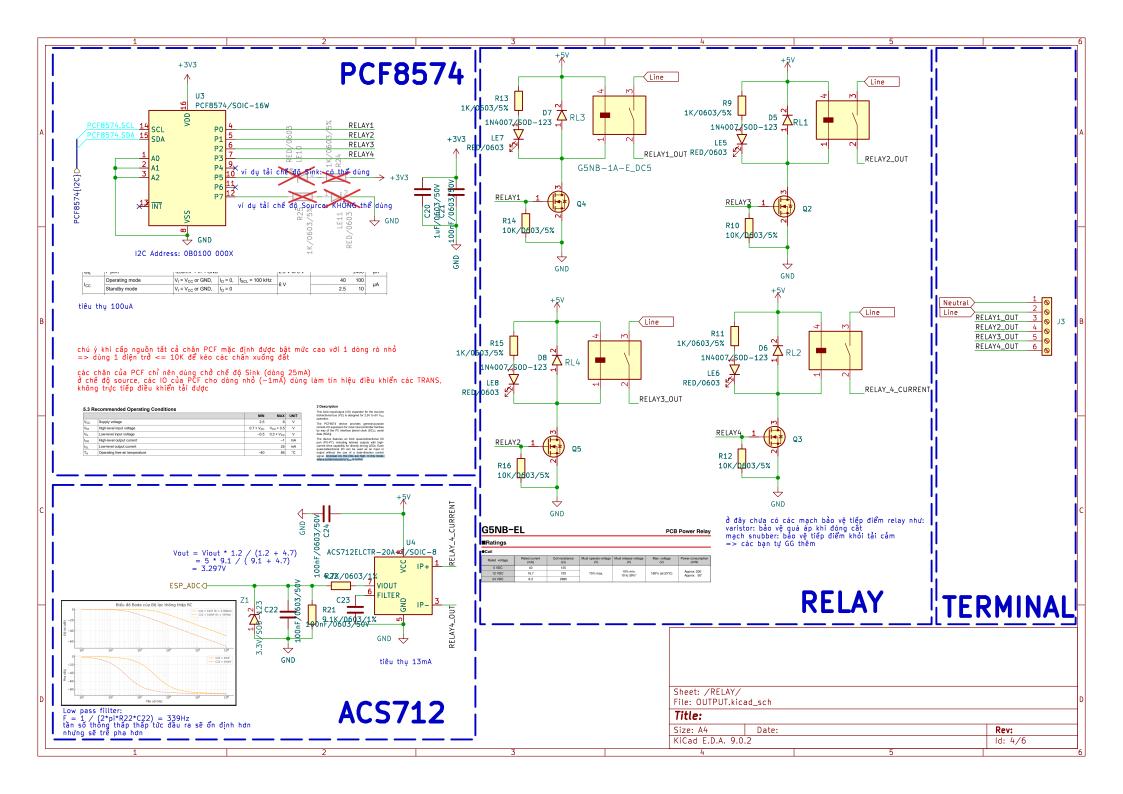
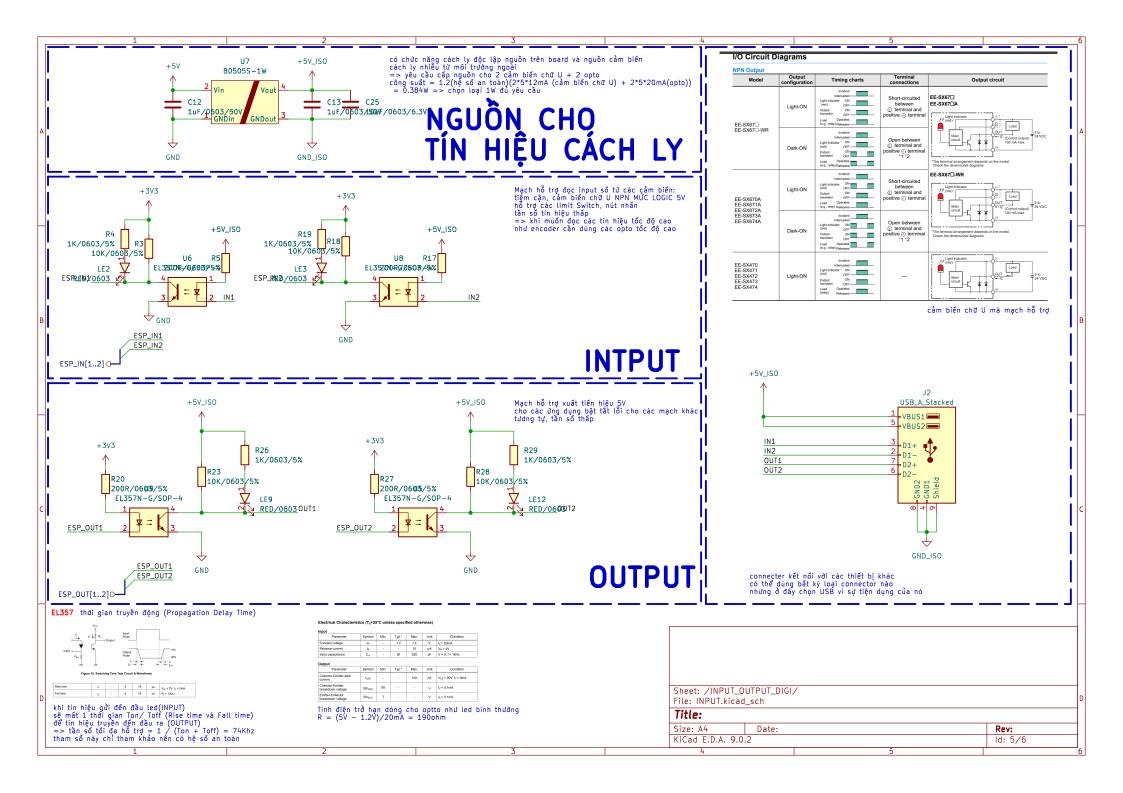
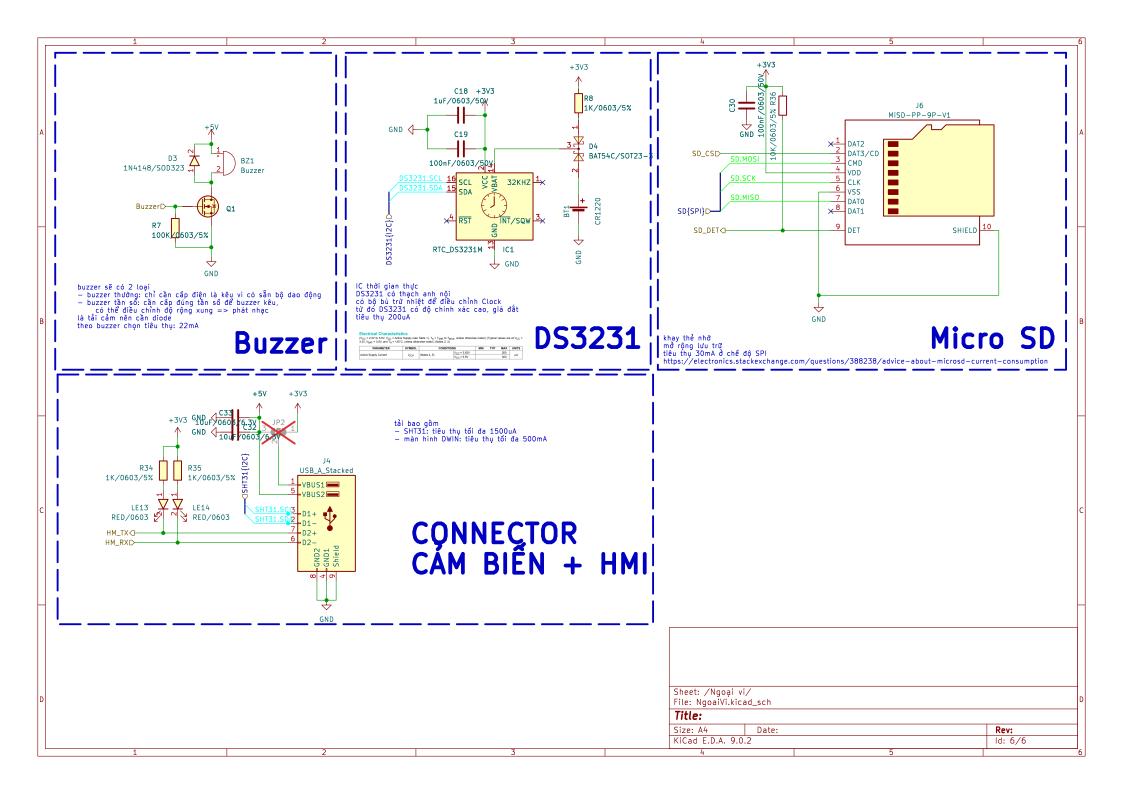
SETUP PHẦN MỀM CÀI PLUGIN JLC và IBOM











The ESP32 has 18 x 12 bits ADC input channels (while the ESP8266 only has 1x 10 bits

- ts ADC). These are the GPIOs that can be used as ADC and respective channels:
 - ADC1_CH0 (GPIO 36)
 - ADC1_CH1 (GPIO 37)
 - ADC1_CH2 (GPIO 38)
 - ADC1_CH3 (GPIO 39)

 - ADC1_CH4 (GPIO 32)
 - ADC1_CH5 (GPIO 33)
 - ADC1_CH6 (GPIO 34)
 - ADC1_CH7 (GPIO 35)
 - ADC2_CH0 (GPIO 4)
 - ADC2_CH1 (GPIO 0)
 - ADC2_CH2 (GPIO 2)
 - ADC2_CH3 (GPIO 15)
 - ADC2_CH4 (GPIO 13)
 - ADC2_CH5 (GPIO 12)
 - ADC2_CH6 (GPIO 14)
 - ADC2_CH7 (GPIO 27)
 - ADC2_CH8 (GPIO 25)
 - ADC2_CH9 (GPIO 26)

Learn how to use the ESP32 ADC pins:

- ESP32 ADC Pins with Arduino IDE
- ESP32 ADC Pins with MicroPython

Note: ADC2 pins cannot be used when Wi-Fi is used. So, if you're using Wi-Fi and you're having trouble getting the value from an ADC2 GPIO, you may consider using an ADC1 GPIO instead. That should solve your problem.

https://www.espressif.com/sites/default/files/documentation/esp32_datasheet_en.pdf datasheet cua esp32

GPIO	Input	Output	Notes	
0	pulled up	OK	outputs PWM signal at boot, must be LOW to enter flashing mode	
1	TX pin	OK	debug output at boot	
2	OK	OK	connected to on-board LED, must be left floating or LOW to enter flashing mode	
3	OK	RX pin	HIGH at boot	
4	OK	OK		
5	OK	OK	outputs PWM signal at boot, strapping pin	
6	×	×	connected to the integrated SPI flash	
7	x	x	connected to the integrated SPI flash	
8	×	x	connected to the integrated SPI flash	
9	×	×	connected to the integrated SPI flash	
10	×	x	connected to the integrated SPI flash	
11	×	×	connected to the integrated SPI flash	
12	OK	OK	boot fails if pulled high, strapping pin	
13	OK	OK		
14	OK	OK	outputs PWM signal at boot	
15	OK	OK	outputs PWM signal at boot, strapping pin	
16	OK	OK		
17	ОК	OK		
18	OK	OK		
19	OK	OK		
21	OK	OK		
22	OK	OK		
23	OK	OK		
25	OK	OK		
26	OK	OK		
27	ОК	OK		
32	OK	OK		
33	OK	OK		
34	OK		input only	
35	OK		input only	
36	ОК		input only	
39	OK		input only	

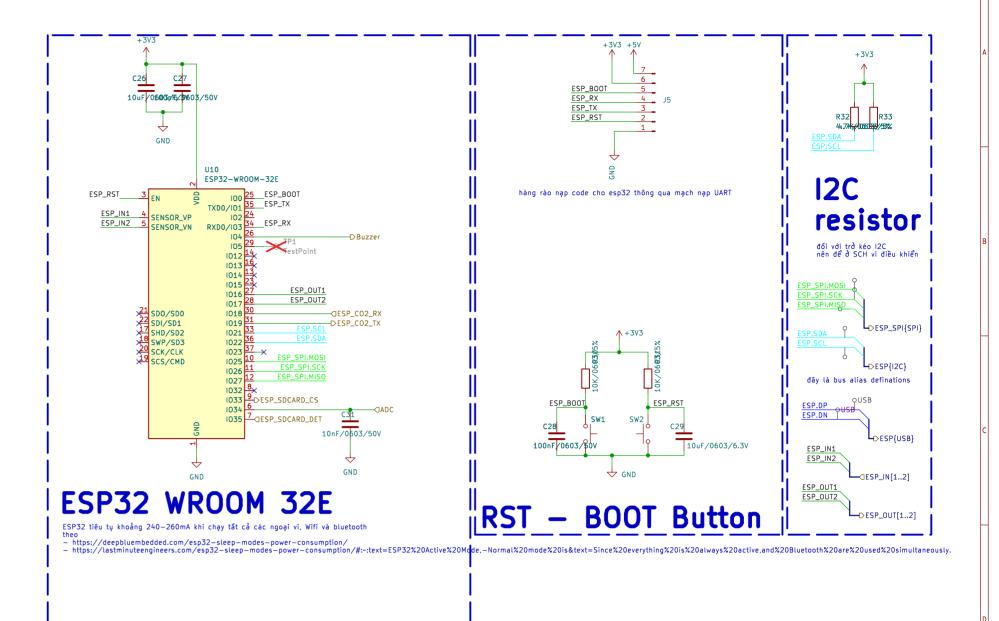
- đặt điểm của ESP32-wroom-32-e

 là có 4 chân chỉ INPUT

 có các chân strapping PPM at boot:
 khi mới cấp điện những chân này sẽ bị bật tắt liên tục, không thích hợp chọn làm chân relay
 vì nếu bạn dùng relay này bật tất các động cơ hoặc các tải lớn, việc bật tắt liên tục gây hồ quang

 —> hồng relay hoặc tệ hơn hỏng thiết bị

 hỗ trợ 2 kênh ADC nhưng bạn chỉ nên dùng những chân ADC1, vì nếu dùng ADC2 sẽ không dùng được Wifi





Strapping Pin	Default Configuration	Bit Value
GPI00	Pull-up	1
GPI02	Pull-down	0
MTDI 12	Pull-down	0
MTDO 45	Pull-up	1
GPI05	Pull-up	1

đầy là các chân strapping esp32 dùng các chân này để cấu hình boot nếu bạn dùng ko đùng ESP32 có thể không nạp được code, hoặc không thể chạy code

ví dụ: chân MTDI(GPI012) mặc định kéo xuống, bạn không được kết nối với nút nhấn hoặc dùng làm I2C sẽ bị trở kéo lên tử đó esp không boot được bạn có thể dùng nó bật tất MOSFET điều khiển RELAY, tận dụng được trở kéo xuống trong mạch RELAY đẩm bảo logic chân GPI015 được kéo lên bạn có thể dùng để đọc input kéo lên, hoặc đọc nút nhấn

4.8.4 I2C Interface

ESP32 has two I2C bus interfaces which can serve as I2C master or slave, depending on the user's configuration.

Feature List

- Two I2C controllers: one in the main system and one in the low-power system
- Standard mode (100 Kbit/s)
- Fast mode (400 Kbit/s)
- Up to 5 MHz, yet constrained by SDA pull-up strength
- Support for 7-bit and 10-bit addressing, as well as dual address mode

For details, see <u>ESP32 Technical Reference Manual</u> > Chapter I2C Controller.

- Supports continuous data transmission with disabled Serial Clock Line (SCL)
- Supports programmable digital noise filter

Users can program command registers to control I2C interfaces, so that they have more flexibility.

Pin Assignment

For regular I2C, the pins used can be chosen from any GPIOs via the GPIO Matrix.

For more information about the pin assignment, see Section 4.10 Peripheral Pin Configurations and ESP32 Technical Reference Manual > Chapter IO_MUX and GPIO Matrix.

đây là cách các bạn chọn chân cho các ngoại vi giao tiếp(I2C, UART, SPI) các bạn seach tên chuẩn giao tiếp sẽ có hưởng dẫn

ví dụ: với I2C Mặc dù Datasheet bảo bạn có thể chọn bất kỳ chân nào của ESP32 cho I2C nhưng bạn cũng cần né các cân strapping như đã nói và các chân chỉ INPUT của ESP32

ESP32 hỗ trợ 10 matrix tức là cho phép các ngoại vi được chọn chân tùy thích điều này khá hay cho hardware vì có thể đổi chân để việc đi dây dễ dàng hơn

NHƯNG VIỆC CHON CHÂN KHÔNG ĐÚNG CÓ THỂ LÀM ESP32 KHÔNG THỂ CHẠY ĐƯỢC CODE hoặc các ngoại vi (I2C, UART, SPI) không thể chạy được

Sheet: /ESP32/ File: ESP32.kicad_sch Title: Size: A2 Date: KiCad E.D.A. 9.0.2