

| 双轮平衡小车资源分配-标准版 | | | |
|----------------|--------------|---------------|-------------------------|
| IO编号 | 资源说明 | 外设 | 备注 |
| A12 | 普通IO | MPU6050的INT引脚 | 检测MPU6050是否产生数据就绪中断 |
| B8、B9 | 普通IO | MPU6050 | 软件模拟IIC的SCL与SDA |
| B10、B11 | 串口3 | 蓝牙模块 | 遥控小车 |
| B0 | TIM3_CH3 | 超声波模块 | 捕获超声波回波脉冲，计算距离 |
| B1 | 普通IO | 超声波模块 | 给超声波模块发送开始信号 |
| A8、B15、B14 | PWMA、IO | 左轮电机 | 电机控制信号：PWM大小、电机方向 |
| A11、B12、B13 | PWMB、IO | 右轮电机 | 电机控制信号：PWM大小、电机方向 |
| A0、A1 | TIM2_CH1、CH2 | 左轮编码器 | 编码器采集 |
| B6、B7 | TIM4_CH1、CH2 | 右轮编码器 | 编码器采集 |
| A6 | ADC1_CH6 | ADC采集 | 电压测量 |
| A9、A10 | 串口1 | MicroUSB | 串口控制(单片机外设资源) |
| A4 | 普通IO | LED灯 | 属于单片机上的外设资源 |
| A5 | 普通IO | 用户按键 | |
| A15、B3、B4、B5 | 普通IO | OLED显示屏 | |
| A13、A14 | SWD下载、调试 | SWD接口 | |
| 闲置引脚 | | | A2、A3、A7、B2、C13、C14、C15 |