

Robot 1A coupe de France 2019

encodeurs	1	CH_A1	TIM2	CH1	(PA15)
		CH_B1	TIM2	CH2	(PB3)
	2	CH_A2	TIM5	CH1	(PA0)
		CH_B2	TIM5	CH2	(PA1)

servomoteur :	TX	USART1-TX	PA9
	RX	USART1_RX	PA10

moteur	gauche	TIM3_CH1	PB4
		_CH2	PB5
	droit	_CH3	PB0
		_CH4	PB1

carte d'interface capteurs TOF et ultrason :	USART6-TX	PC6
	USART6-RX	PC7

communication avec Raspberry :	I2C1_SCL	PB6
	I2C1_SDA	PB7
	USART2-TX	PA2
	USART2_RX	PA3