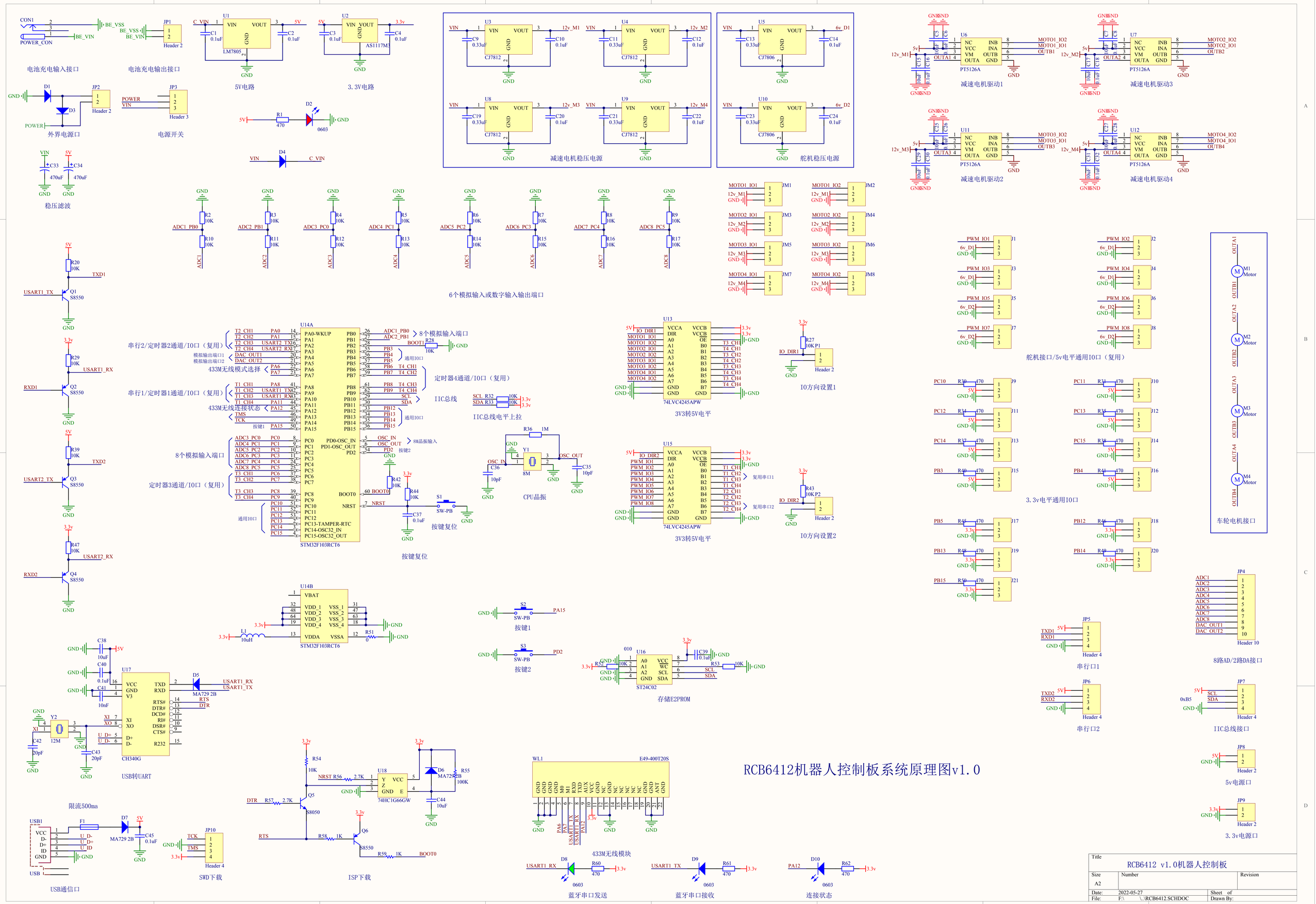
电池充电输入接口
电池充电输出接口
5V电路
3.3V电路
外界电源口
电源开关
稳压滤波
减速电机稳压电源
舵机稳压电源
减速电机驱动1
减速电机驱动3
减速电机驱动2
减速电机驱动4
6个模拟输入或数字输入输出端口
舵机接口/5v电平通用IO口（复用）
3.3v电平通用IO口
车轮电机接口
8个模拟输入端口
串行2/定时器2通道/IO口（复用）
433M无线模式选择
串行1/定时器1通道/IO口（复用）
433M无线连接状态
定时器3通道/IO口（复用）
定时器4通道/IO口（复用）
IIC总线
IIC总线电平上拉
3V3转5V电平
IO方向设置1
IO方向设置2
按键复位
按键1
按键2
存储E2PROM
8路AD/2路DA接口
串行口1
串行口2
IIC总线接口
5v电源口
3.3v电源口
限流500ma
USB转UART
USB通信口
SWD下载
ISP下载
433M无线模块
蓝牙串口发送
蓝牙串口接收
连接状态
RCB6412机器人控制板系统原理图v1.0
Title
RCB6412 v1.0机器人控制板
Size
A2
Number
Revision
Date: 2022-05-27
Sheet of
File: F:\ \.\RCB6412.SCHDOC
Drawn By: