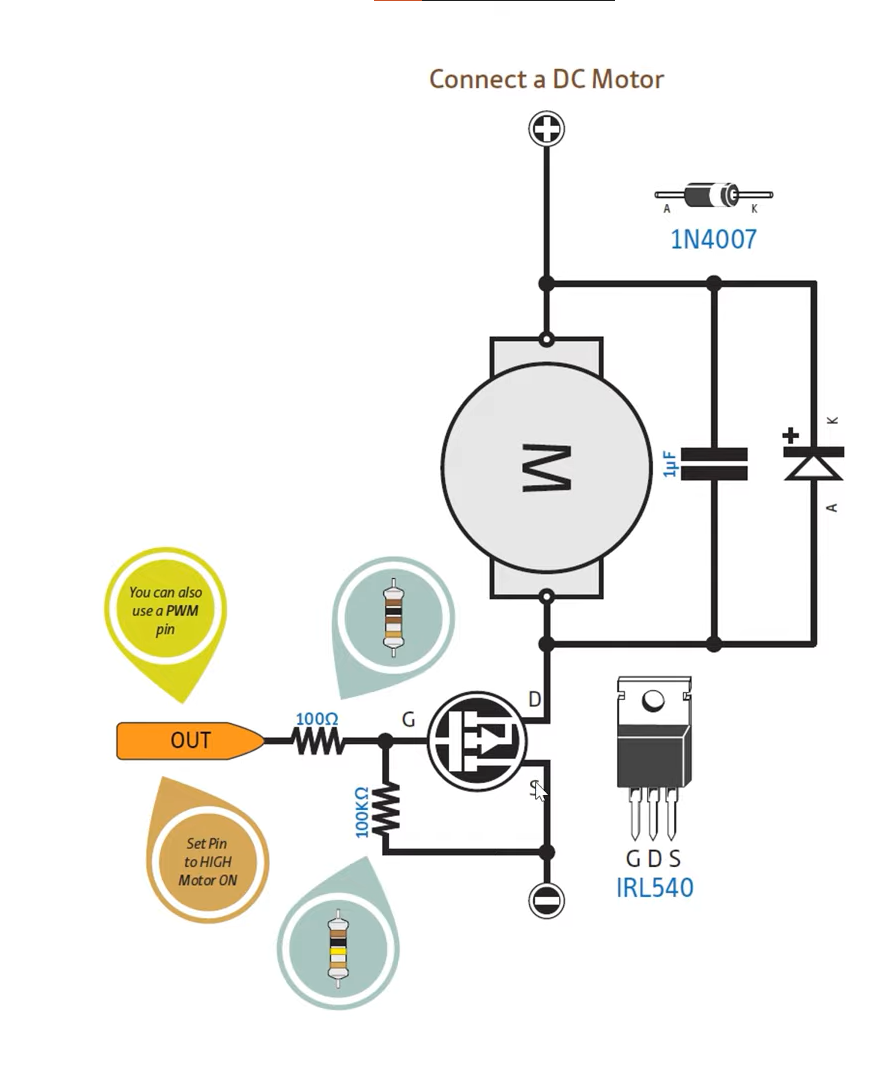
1. Добавить джамперы/кнопку для переключения режимов BOOT и управлением моторов;
2. Добавить дополнительные пины 5V+GND;
3. ~~Исправить ошибку: Шелкография доп.выходов 5V, GND сверху;~~
4. Добавить индикацию питания и пользовательскую индикацию;
5. Реализовать нормальные коннекторы для питания (не штырьковые – мне не понравились);
6. Переделать footprint тактовой кнопки (увеличить, не соответствует действительности);
7. Изменить кварцевый резонатор на более маленький;
8. Подумать над местом для крепления платы справа (около винтового клеммника сверху) сохраняя расположение отверстия;
9. Выровнять длины всех дорожек (хотя бы ШИМ-каналы).
10. Использовать микроконтроллер STM32F;
11. Сделать плату чисто драйвером двигателей, с возможностью подключения внешней периферии;
12. Использовать H-мост с тремя плечами для асинхронных двигателей;
13. Использовать более мощные транзисторы на плечах H-моста;
14. Использование DC-DC преобразователя вместо линейного стабилизатора напрямую на питание драйвера двигателей.
15. Для микроконтроллера предусмотреть отдельную от моторов линию питания:
    1. 5В и пропускать через линейный преобразователь
    2. Напрямую 3.3 В
16. Разделение грязной земли от чистой, аналоговой
17. Сделать плату 4-ёх слойной (JLCPCB ван лав)
18. Добавить модуль защиты аккумулятора от переразряда
19. На вывод каждого мотора добавить диод!



1. Написать на обратной стороне платы возможные типы подключений (интерфейсы, аналоговые порты и т.п.)
2. Использовать по 1 каналу ШИМ на мотор, но контролировать сторону вращения цифровым пином