## 引脚说明

STM32单板：

A0

控制舵机转向

A1

驱动左侧轮子 PWM

A2

驱动右侧轮子PWM

A4

A5

左侧两个轮子方向控制

A6

A7

右侧两个轮子方向控制

A9

A10

蓝牙模块使用

B12 track

B13 echo

控制超声波测距

B8

B6

B7

B15

红外探测