					((00)	MI					
				Con Con	W.						
				S HE RIP		TW.					
						-					
				27 10 R1							
功能2	功能1	CPU名	管脚名	PO TURNO	25		管脚名	CPU名	功能1	功能2	功能:
DCMC1N	MOSI1	EMC_28	P0			5 8 5			Reset		
DCMC2	MIS01	EMC_29	P1	. 300		C48 8 C 2	P10	B1_08	Servo4	CAN2. TX	PWM4
DCMC1	SCK1	EMC_27	P2	W ma X	26,171				FraSync		
DCMC2N	CS1	EMC_30	P3	2 22 2 3 E	1 1 1		P9	B1_09	Servo3	CAN2. RX	PWM3
DCMC3N	SCL3	EMC_22	P4		C52	5 E C 2	P8	EMC_20	Servo2	RXD4	PWM2
DCMC3	SDA3	EMC_21	P5	PI-MISO RE	13 C5 []	M 1 2 000	P7	EMC_19	Servo1	TXD4	PWM1
	ADC1.2	AD_B0_13	P6	P5 RXD/SCL		e Aite	ı		5V		
	3. 3V			PA SERVOI	H6 U2 8 8	1 1 1 1 1 1 1	2		GND		
		t ab D to D									

DCMC和Servo虽然在底层都是把PWM进一步封装的API,但是仍然以独立功能的身份出现。 注: 灰色的Servo(舵机)、DCMC(直流电机控制)、PWM(通用脉调)、RPM(转速)、SRPM(有向转速)、CAN功能暂未支持 复用功能以程序最后的配置为准. 例如,若先配置PWM10,后又配置DCMC1,则PO脚先用于PWM10,后备DCMC1占用为互补输出