

iFlight BLITZ F7 接线图

使用DJI遥控器

小提示: 使用DJI遥控器时, 存在两种不同的协议, 详细解释与使用如下

当使用sbus_baud_fast模式时, 根据内的协议页面需要设置为sbus BaudFast, 而飞控则进入Betaflight的CLI界面, 输入 "set sbus_baud_fast=ON" 输入 "save" 保存, 则为使用sbus_baud_fast的模式。

• 在使用超过16V的电压供电的情况下, 如果要连接DJI天空端使用, 请将DJI 天空端供电连接到飞控的9V 供电接口, 以保障DJI天空端的正常工作

• 当使用DJI O3 Air Unit时, 进入Betaflight的CLI界面, 指定OSD设备使用MSP: 输入 "set osd_displayport device = MSP" 指定MSP数据使用的串口序号: 比如图中接的是串口1号, 输入 "set displayport_msp_serial = 0" (序号应是所接端口减1) 输入 "save" 保存。

标记码	设置MSP	串行数字接收机
USB VCP	<input checked="" type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>
UART1	<input checked="" type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>
UART2	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>
UART3	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>
UART4	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>
UART5	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>
UART6	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>

接收机

串行接收机 (通过 UART) 接收机模式

• 必须将接收机对应的 UART 设置为 "数字串行接收机" (在 端口页面)

• 从下拉列表中选择正确的数据格式, 如下:

SBUS 串行数字接收机协议

使用其他遥控器

不使用DJI遥控器时, 请勿连接天空端上的 SBUS和GND到 飞控

如果连接了D8天空端, 则可以连接SBUS到未使用的R2,并接5-Port 连接到任何空闲的UART TX以实现在Flycan可以遥测功能(如图中所示T3)

SBUS XM+

TBS Nano CRSF
ELRS CRSF

接收机

串行接收机 (通过 UART) 接收机模式

• 必须将接收机对应的 UART 设置为 "数字串行接收机" (在 端口页面)

• 从下拉列表中选择正确的数据格式, 如下:

SBUS 串行数字接收机协议

TELEMETRY 遥测输出

图传/摄像头

标记码	设置MSP	串行数字接收机	遥测输出	外部输入	外设
USB VCP	<input checked="" type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART1	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART2	<input type="checkbox"/> 115200	<input checked="" type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART3	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART4	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART5	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART6	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO

CAMERA

LED/蜂鸣器

LED

电调

注: 如果不使用iFLIGHT的电调, 请确定插头定义正确或排序需要重新排序。

防打火模块

防打火模块

GPS

标记码	设置MSP	串行数字接收机	遥测输出	外部输入	外设
USB VCP	<input checked="" type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART1	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART2	<input type="checkbox"/> 115200	<input checked="" type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART3	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART4	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART5	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO
UART6	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO	已禁用 / AUTO

注: 不能将SDA SCL定义映射到UART上

GPS

GPS

启用 GPS 导航

选择使用 GPS 之前需要在串口页面设置一个串口。

UBLOX 协议

自动波特率

自动设置

使用 Galileo 系统

设置首次连接前

自动检测

地图辅助类型

飞控LED灯

蓝灯 (start)
蓝灯闪烁: 正常工作
蓝灯关闭: 异常

红灯 (3.3V)
红灯常亮: 正常工作
红灯闪烁: 异常
飞控3.3V电压异常

绿灯 (5V)
绿灯常亮: 正常工作
绿灯闪烁: 异常
飞控5V电压异常

橙灯 (BAT)
橙灯常亮: 正常工作
橙灯闪烁: 异常
飞控BAT电压异常

注: 使用电池通电后, 可根据飞控LED灯对应的状态, 以显示当前飞控的工作状态