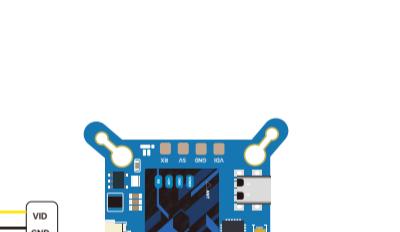
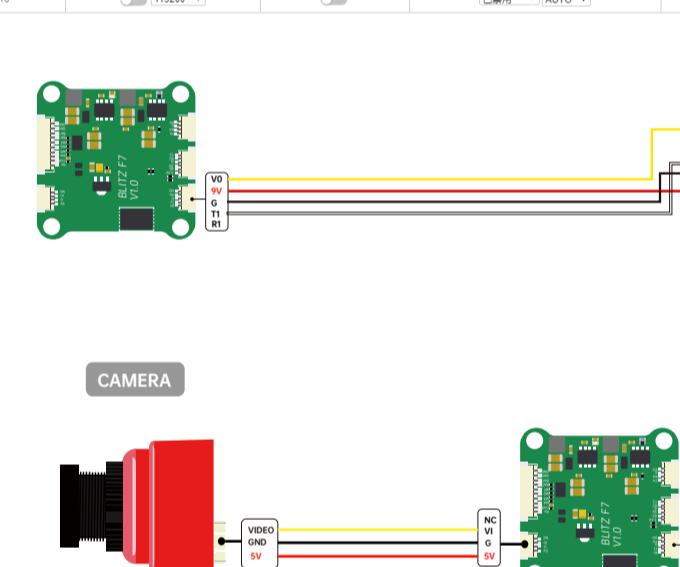
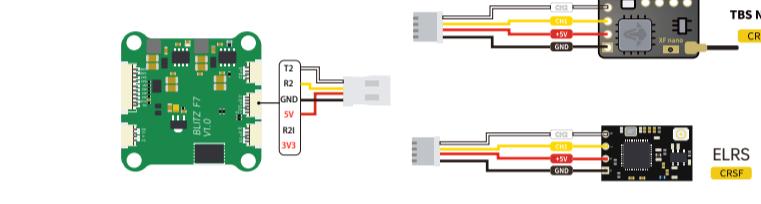
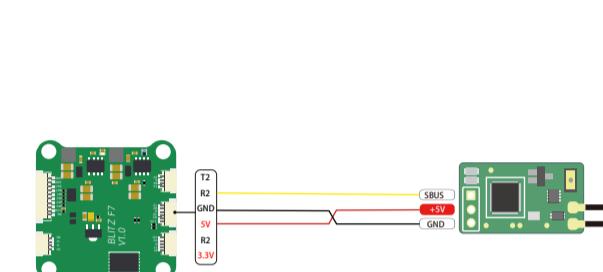
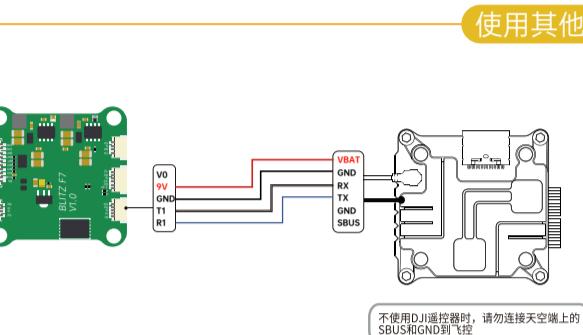
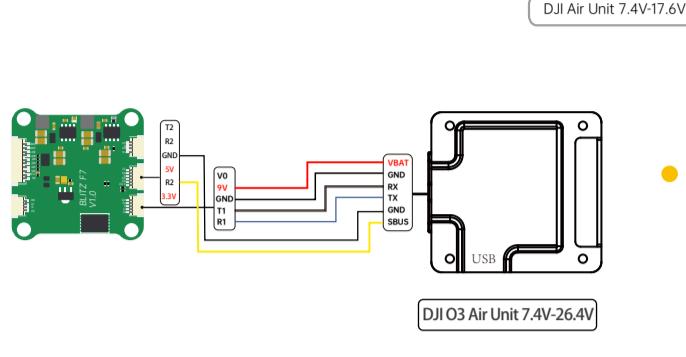
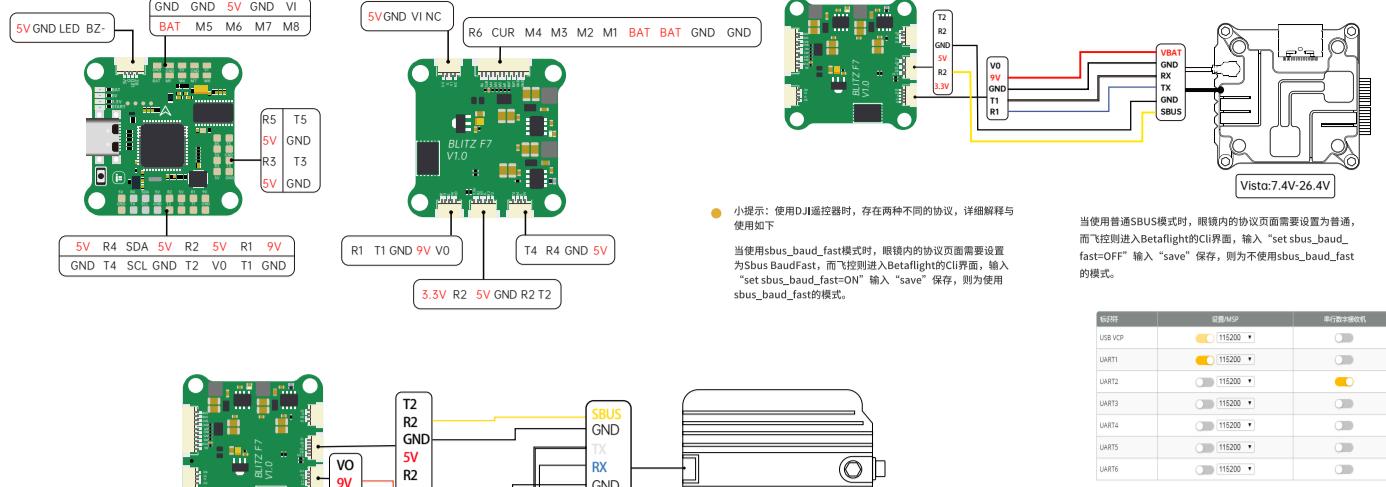


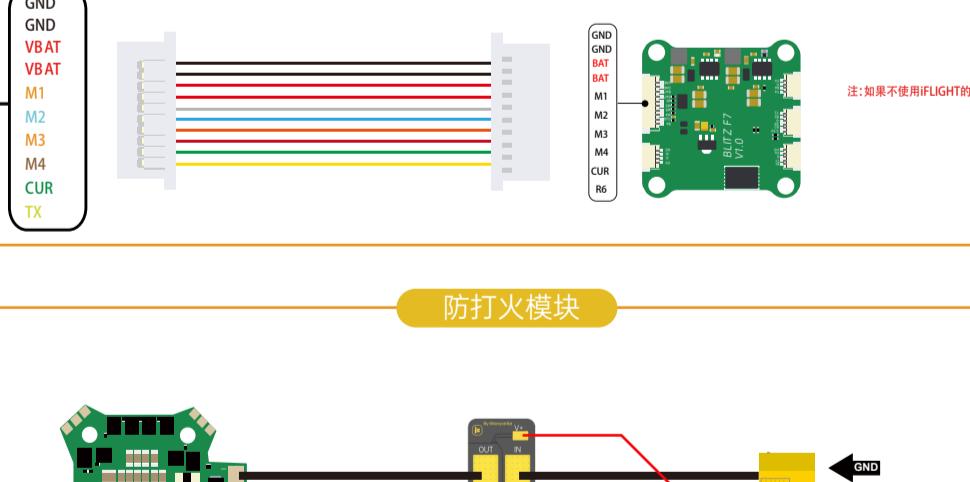
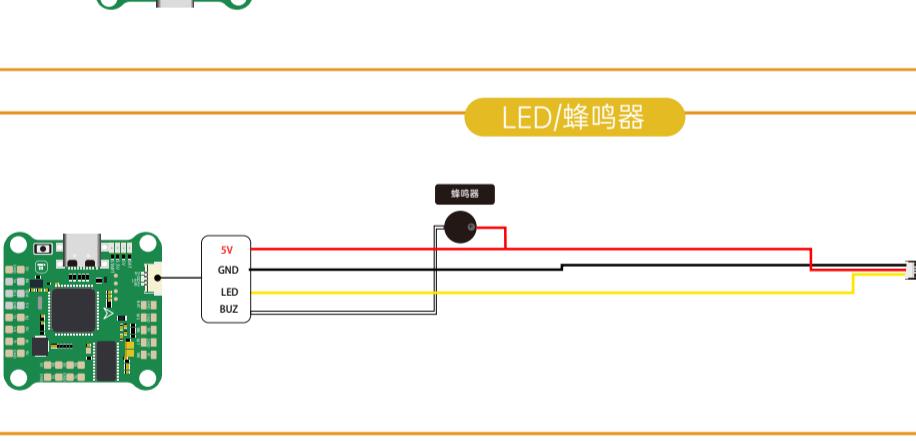
iFlight BLITZ F7 接线图

使用DJI遥控器



图传/摄像头

端口	设置/MSP	串行数字接收机	遥测输出	传感器输入	外设
USB VCP	115200	关闭	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART1	115200	关闭	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	图像(IRC Trun) AUTO
UART2	115200	关闭	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART3	115200	关闭	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART4	115200	关闭	已禁用 AUTO	GPS 57600	已禁用 AUTO
UART5	115200	关闭	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART6	115200	关闭	已禁用 AUTO	电源 AUTO	已禁用 AUTO



LED/蜂鸣器



注：如果不使用iFLIGHT的电调，请确定插头定义正确或排线需要重新排序。

电调



注：如果不使用iFLIGHT的电调，请确定插头定义正确或排线需要重新排序。

防打火模块



GPS

注：不能将SDA/SCL定义映射到UART上。

GND T1 V0 T2 GND SCL T4 GND

9V R1 5V R2 5V SDA R4 5V

设置

GPS

注意：使用GPS之前需要先在串口页面设置一个串口。

UBLOX SDA RX GND SCL

自动波特率

自动设置

设置单次读取点

自动检测

使用GPS辅助定位

注意：在进入Betaflight CLI界面后，输入“set osd_gps = 1”输入“save”保存，则为使用GPS的模式。

飞控LED灯

蓝灯(start) 蓝灯闪亮：正常工作 黄灯闪亮：异常

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

设置

GPS

启用 GPS 导航

注意：使用GPS之前需要先在串口页面设置一个串口。

UBLOX SDA RX GND SCL

自动波特率

自动设置

设置单次读取点

自动检测

使用GPS辅助定位

注意：在进入Betaflight CLI界面后，输入“set osd_gps = 1”输入“save”保存，则为使用GPS的模式。

绿灯(green) 绿灯常亮：正常工作 绿灯闪烁：关闭； 飞控3.3V电压异常

橙灯(brown) 橙灯常亮：正常工作 橙灯闪烁：关闭； 飞控5V供电异常

设置

飞控

飞控LED灯

设置

GPS

启用 GPS 导航

注意：使用GPS之前需要先在串口页面设置一个串口。

UBLOX SDA RX GND SCL

自动波特率

自动设置

设置单次读取点

自动检测

使用GPS辅助定位

注意：在进入Betaflight CLI界面后，输入“set osd_gps = 1”输入“save”保存，则为使用GPS的模式。

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

黄灯(5V) 黄灯常亮：正常工作 黄灯闪烁：关闭； 飞控5V电压异常

设置

飞控

飞控LED灯

设置

GPS

启用 GPS 导航

注意：使用GPS之前需要先在串口页面设置一个串口。

UBLOX SDA RX GND SCL

自动波特率

自动设置

设置单次读取点

自动检测

使用GPS辅助定位

注意：在进入Betaflight CLI界面后，输入“set osd_gps = 1”输入“save”保存，则为使用GPS的模式。