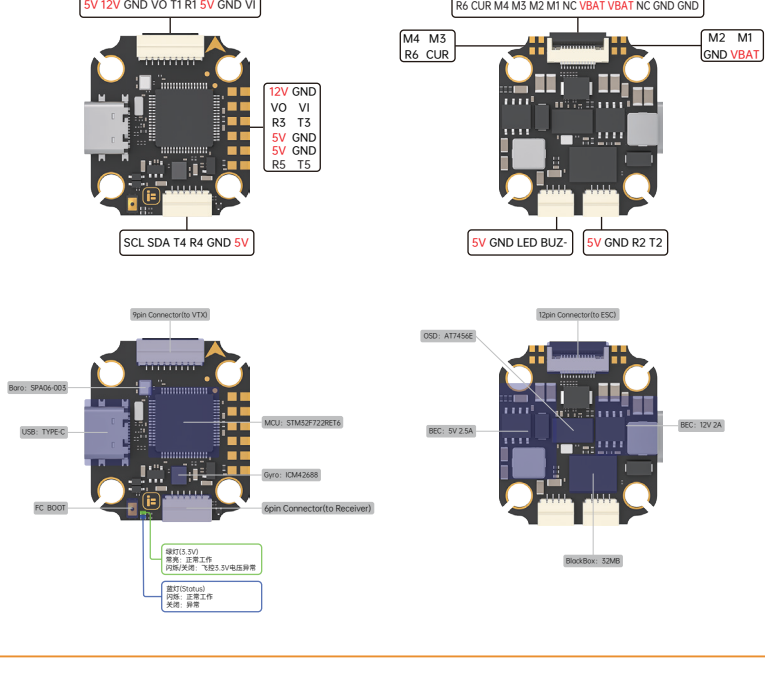


iFlight Borg F7 Mini FC 接线图

基本参数:

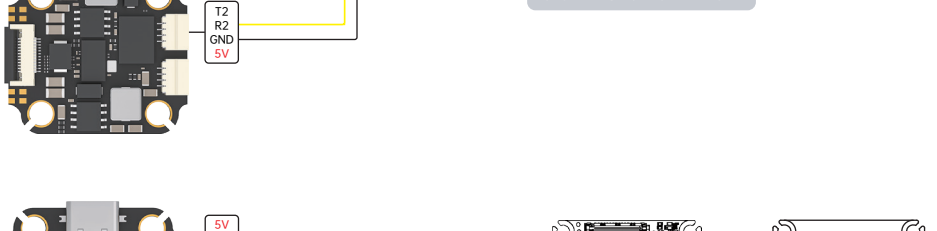
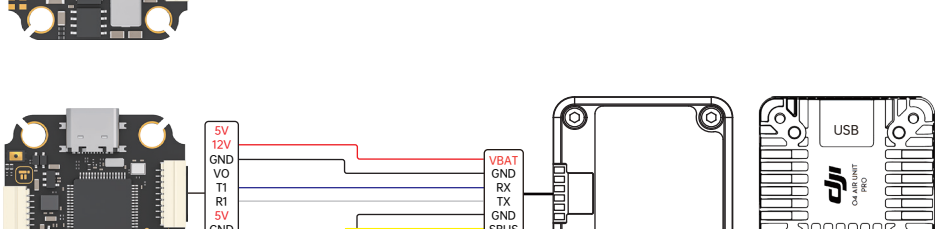
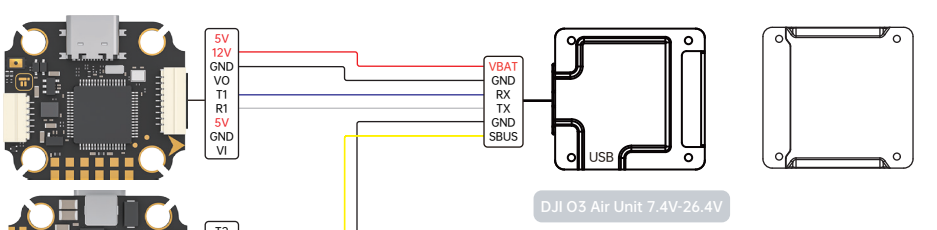
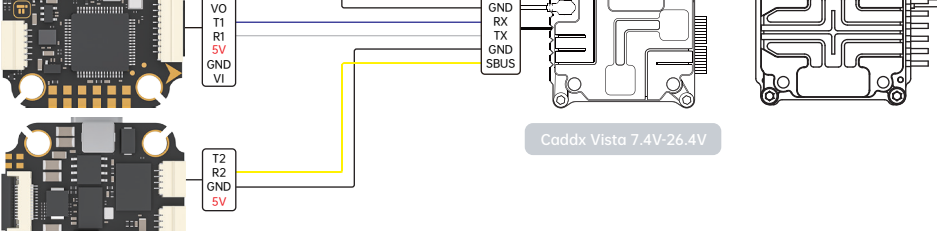
产品名称: Borg F7 Mini FC
飞控基本参数:
输入电压: 4-6S 支持LiHV电池
外形尺寸: 27*50.6mm
孔位尺寸: 20*20mm
重量: 6.8g
主控: STM32F722ZET6
陀螺仪: ICM42068
气压计: SPAD30-003
模数OSD: AT7456E (LGA)
黑匣子容量: 32MB
电机接口: 4电机
DCC: 支持
BEC: 5V 2.5A, 12V 2A (12V带VTX开关)
LED灯: 支持
固件支持: 支持DJI MSP/SmartAudio/RC Transponder
串口数量: 6
Uart: 6*UART (UART1, UART2, UART3, UART4, UART5, UART6)
UART1: 图传
UART2: 接收机
UART3: GPS接收机或其他需要串口的设备
UART4: GPS
UART5: GPS/接收机或其他需要串口的设备
UART6: 电源调速
图传开发板:
resource PINIO 1 CO
set pinio_config = 1,1,1
set pinio_box = 40,41,255,255
set box_user_1name = VTX_ON_OFF
aux 0 40 8 900 2100 0 0
save

固件:
Betaflight: iFLIGHT_BUTZ_F722
NAV: iFLIGHT_BUTZ_F722



使用DJI遥控器/SUBS协议

Firmware Target: iFLIGHT_BUTZ_F722



在Betaflight4.4版本下开启天空端OSD源在端口界面
天空端信号连接的端口号外位置选择
VTX(MSP+Displayport)

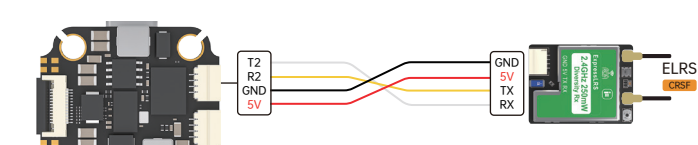
注意: O3天空端使用的最大二作FPV遥控器
Air Unit 和 Vista使用的最大一代遥控器

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sbu, baud fast模式时, 链接内的协议页面需要设置为
Sbus Baud Fast, 而飞控则进入Betaflight的CLI界面, 输入
"set sbu, baud fast=ON"输入"save"保存, 则为使用
sbu, baud fast的模式。

使用普通Sbus模式时, 链接内的协议页面需要设置为普通,
而飞控则进入Betaflight的CLI界面, 输入"set sbu, baud
fast=OFF"输入"save"保存, 则为不使用sbu, baud fast
的模式。

使用其他遥控器 (TBS/ELRS) CRSF协议

Firmware Target: iFLIGHT_BUTZ_F722



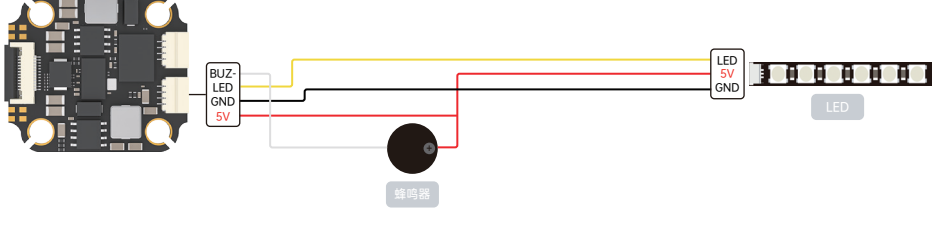
UART	TX	RX	MODE	BAUD	PARITY	STOP	RTS	CTS	INVERT
UART1	TX1	RX1	UART	115200	N	1	0	0	0
UART2	TX2	RX2	UART	115200	N	1	0	0	0
UART3	TX3	RX3	UART	115200	N	1	0	0	0
UART4	TX4	RX4	UART	115200	N	1	0	0	0
UART5	TX5	RX5	UART	115200	N	1	0	0	0
UART6	TX6	RX6	UART	115200	N	1	0	0	0

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)
从下列表中选择正确的数据格式, 如下:

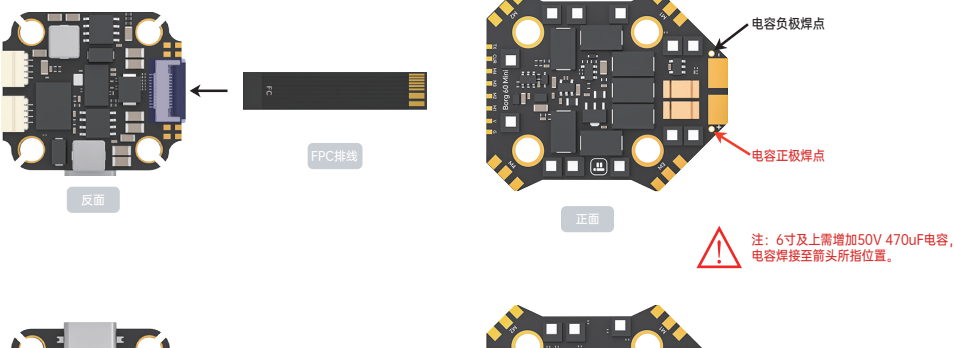
CRSF 串行数字接收机协议

遥控器 TELEMETRY 遥测输出

LED/蜂鸣器

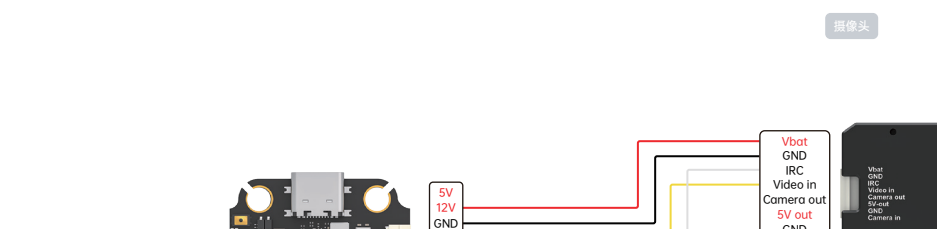
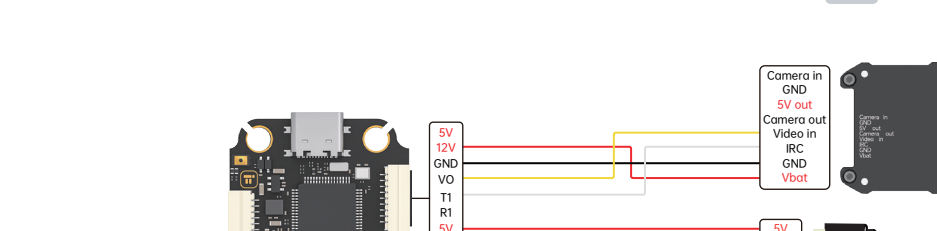
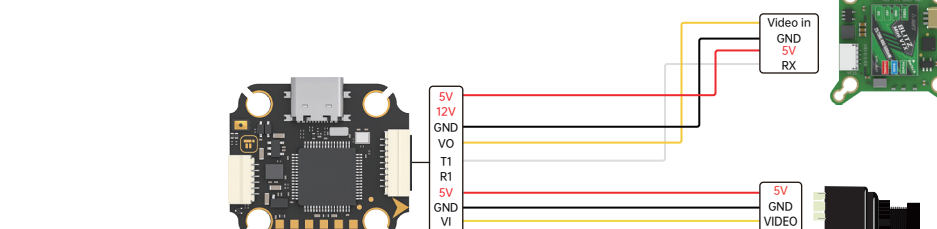
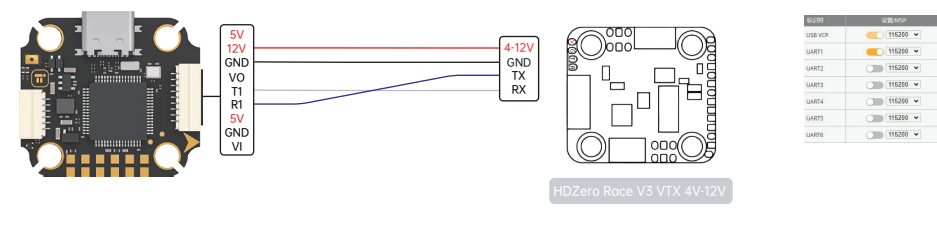
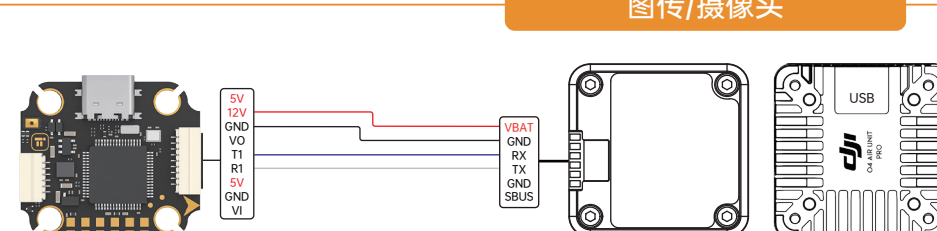


电调



注: 6寸及以上需增加50V 470uF电容,
电容焊接至箭头所指位置。

图传/摄像头

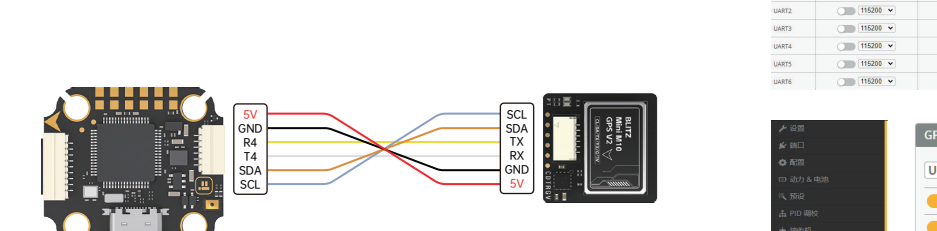


标识符	设置/MSP	串行数字接收机	遥测输出	传感器输入	外设
USB VCP	115200		已禁用	已禁用	已禁用
UART1	115200		已禁用	已禁用	已禁用
UART2	115200		已禁用	已禁用	已禁用
UART3	115200		已禁用	已禁用	已禁用
UART4	115200		已禁用	已禁用	已禁用
UART5	115200		已禁用	已禁用	已禁用
UART6	115200		已禁用	已禁用	已禁用

注: 如重新编写固件或恢复默认参数, 需要手动在 Betaflight 的 CLI 界面输入以下指令, 重新启用图传开关控制功能:

resource PINIO 1 CO
set pinio_config = 1,1,1
set pinio_box = 40,41,255,255
set box_user_1name = VTX_ON_OFF
aux 0 40 8 900 2100 0 0
save

GPS



注: 不能将SCL定义映射到UART上

UART	TX	RX	MODE	BAUD	PARITY	STOP	RTS	CTS	INVERT
UART1	TX1	RX1	UART	115200	N	1	0	0	0
UART2	TX2	RX2	UART	115200	N	1	0	0	0
UART3	TX3	RX3	UART	115200	N	1	0	0	0
UART4	TX4	RX4	UART	115200	N	1	0	0	0
UART5	TX5	RX5	UART	115200	N	1	0	0	0
UART6	TX6	RX6	UART	115200	N	1	0	0	0

GPS Configuration
UBLOX 协议
自动设置
使用 Galileo 系统
设置单元波特率
自动启用 地理辅助类型

尺寸/孔位

