

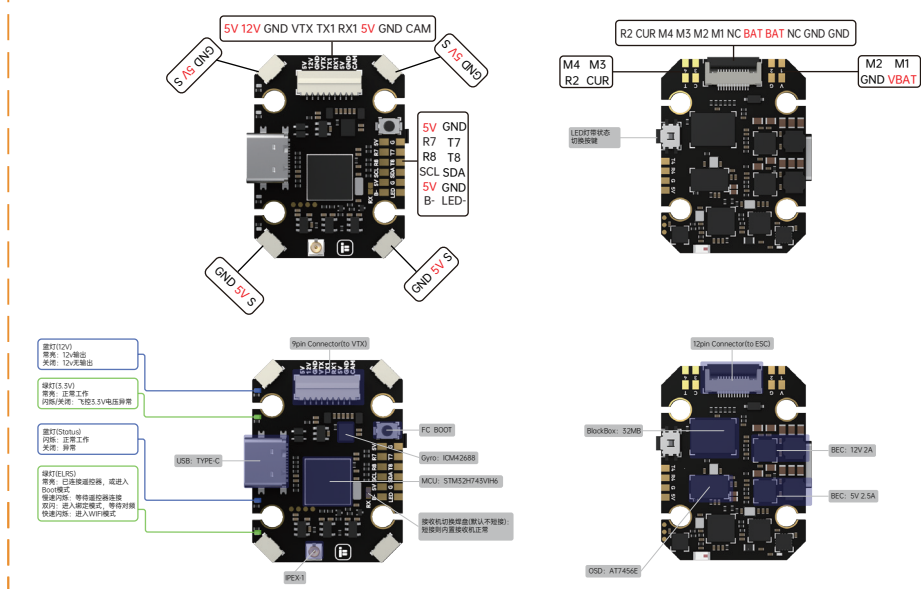
iFlight Borg Mini H7 RX 接线图

基本参数:

产品名称: Borg Mini H7 飞控(RX)
飞控基本参数:
输入电压: 4-8S 支持LHV/锂电池
外形尺寸: 56*27mm1mm
孔位尺寸: 20*20*4
重量: 7.7g±1
主控: STM32H743VH6
陀螺仪: ICM42688 (LGA)
模数OSD: AT7456E (LGA)
黑匣子容量: 52MB
电机输出: 4电机
IDC: 支持
BEC: 5V 2.5A, 12V 2A (12V/5V/12V/5V)
LED灯带: 支持
固件协议: 支持DJI MSP/SmartAudio/RCTransp/HDZero
串口数量: 5
UART: 5*UART (UART1, UART2, UART4, UART7, UART8)
UART1: 图传
UART2: 电源监测
UART4: 内置ELRS接收机
UART7: GPS/接收机或其他需要串口的设备
UART8: GPS/接收机或其他需要串口的设备
图传开关代码:
resource PINIO 1 D10
set pinio config = 1,1,1
set pinio_box = 40,41,255,255
set box_user_1_name = VTX_ON_OFF
aux 0 40 8 900 2100 0 0
save

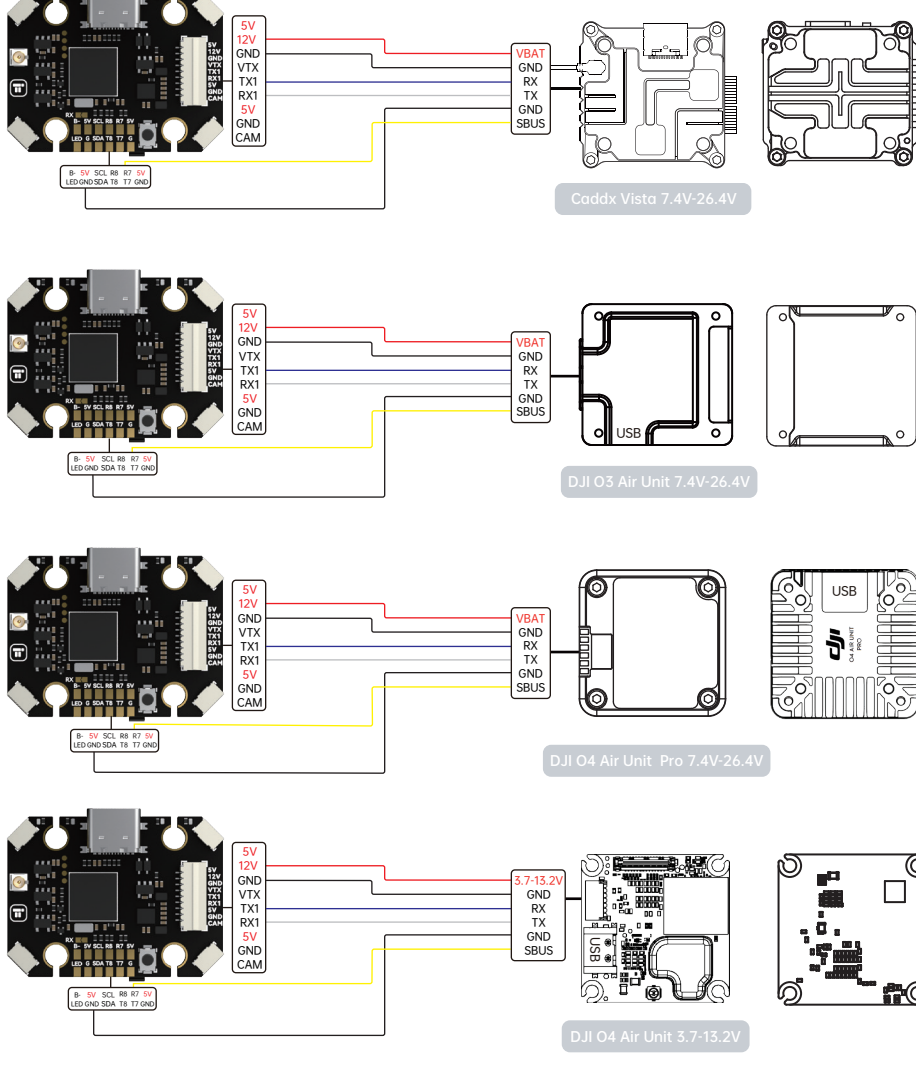
接收机基本参数:

主控 (MCU): ESP8265
射频芯片 (RF): SX1281
接收机类型 (Receiver Type): 2.4GHz
遥测功率 (Telemetry power): 100mW (20dBm)
低电压报警 (LVA): 有
固件名称: iFlight2.4GHz 2400 RX
Luo脚本名称: iFlight2400RX
遥测模块 (TCXO): 有



使用DJI遥控器/SUBS协议

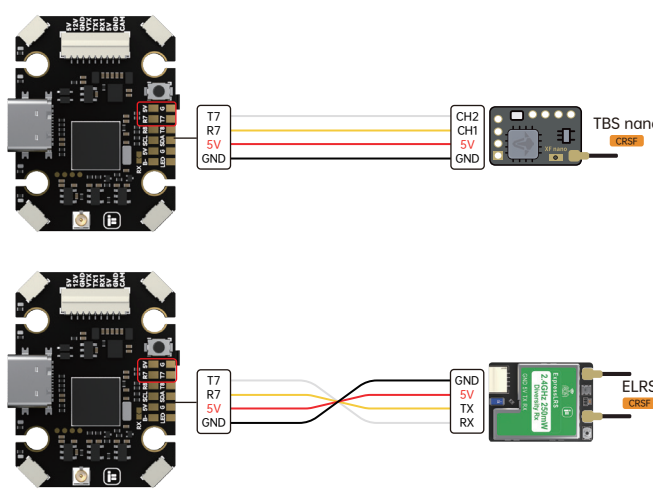
Firmware Target: iFLIGHT H743 AIO_V2



名称	引脚	电压	电流	功率	备注
接收机	1	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	2	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	3	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	4	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	5	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	6	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	7	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	8	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	9	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	10	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	11	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	12	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	13	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	14	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	15	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	16	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	17	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	18	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	19	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	20	5V	100mA	0.5W	接收机供电

- 在Betaflight4.4版本下开启天空端OSD须在端口界面
- 天空端信号线连接的端口号外设置选择VTX(MSP+Displayport)
- 注意: O3天空端使用的是大疆二代FPV遥控器
- Air Unit 和 Visto使用的是大疆一代遥控器
- 使用DJI遥控器时, 存在两种不同的协议, 详细解释和使用如下
- 当使用sbus baud fast模式时, 眼镜内的协议页面需要设置为Sbus Baud Fast, 而飞控进入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。
- 使用普通SBUS模式时, 眼镜内的协议页面需要设置为普通, 而飞控进入Betaflight的CLI界面, 输入 "set sbus baud fast=OFF"输入 "save"保存, 则为不使用sbus baud fast的模式。

使用其他遥控器 (TBS/ELRS) CRSF协议



名称	引脚	电压	电流	功率	备注
接收机	1	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	2	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	3	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	4	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	5	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	6	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	7	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	8	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	9	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	10	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	11	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	12	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	13	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	14	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	15	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	16	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	17	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	18	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	19	5V	100mA	0.5W	接收机供电
接收机	20	5V	100mA	0.5W	接收机供电

接收机

串行接收机 (通过 UART) 接收机模式

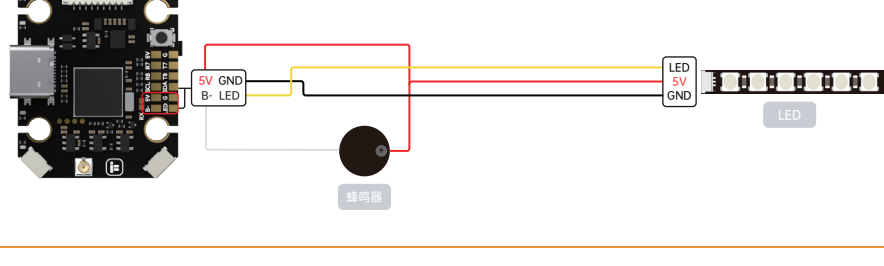
必须将接收机对应的 UART 设置为 "数字串行接收机" (在 端口 页面)

从下拉列表中选择正确的数据格式, 如下:

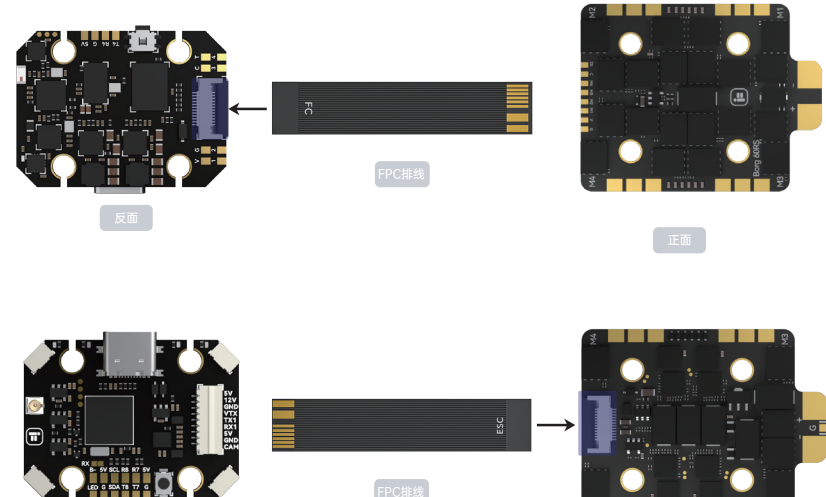
CRSF 串行数字接收机协议

TELEMETRY 遥测输出

LED/蜂鸣器



电调



注: 如果使用其他品牌电调, 请确保接线连接正确。

图传/摄像头

5V 12V GND VTX TX1 RX1 5V GND CAM

VBAT GND RX TX GND SBUS

DJI O4 Air Unit Pro 7.4V-26.4V

5V GND VTX TX1 RX1 5V GND CAM

4-12V GND TX RX

HDZero Race V3 VTX 4V-12V

5V 12V GND VTX TX1 RX1 5V GND CAM

Video in GND RX

Video in GND RX

5V GND VIDEO

摄像头

5V 12V GND VTX TX1 RX1 5V GND CAM

Video in GND RX

Video in GND RX

5V GND VIDEO

摄像头

标识符	设置/MSP	串行数字接收机	遥测输出	传控输入	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

VTX_ON_OFF

AUX 9

最小: 900 最大: 2100

添加链接

添加范围

VTX_ON_OFF

AUX 9

最小: 1600 最大: 2100

添加链接

添加范围

VTX_ON_OFF

AUX 9

最小: 1600 最大: 2100

添加链接

添加范围

如需控制开启或关闭, 则把通调调至1600-2000位置, 图标显示黄色则为开启, 显示灰色则为关闭

BLITZ Mini Force 5.8G 600mW VTX

BLITZ RACE 5.8G 250mW VTX

图传/摄像头

图传/摄像头

GPS

5V GND RX TX SDA SCL

SCL SDA TX RX GND 5V

GPS

5V GND RX TX SDA SCL

SCL SDA TX RX GND 5V

GPS

GPS Configuration

UBLOX 协议

自动设置

使用 Galileo 系统

设置单次追踪点

自动检测 地面辅助类型

注: 不能将SDA SCL定义映射到UART上

尺寸/孔位