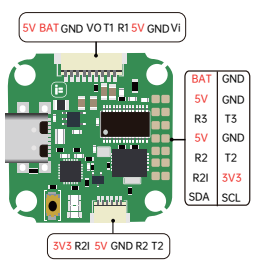
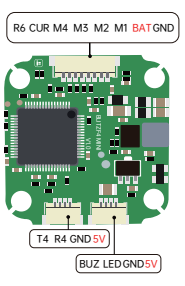
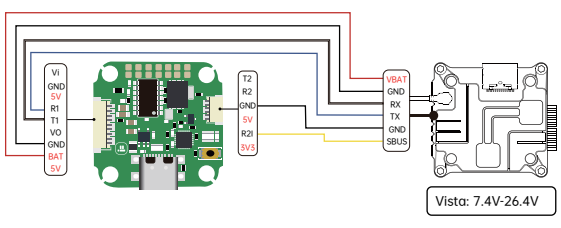
iFlight BLITZ MINI F4 接线图

使用DJI遥控器





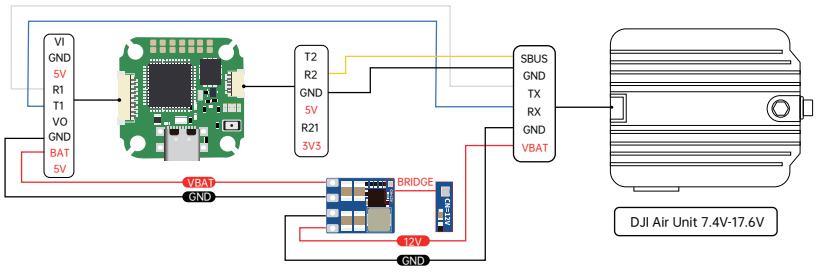


Vista: 7.4V-26.4V

- 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

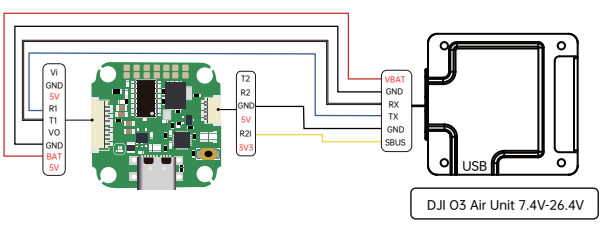
当使用sbus_baud_fast模式时，眼镜内的协议页面需要设置为Sbus BaudFast，而飞控则进入Betaflight的Cli界面，输入“set sbus_baud_fast=ON”输入“save”保存，则为使用sbus_baud_fast的模式。

当使用普通SBUS模式时，眼镜内的协议页面需要设置为普通，而飞控则进入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。

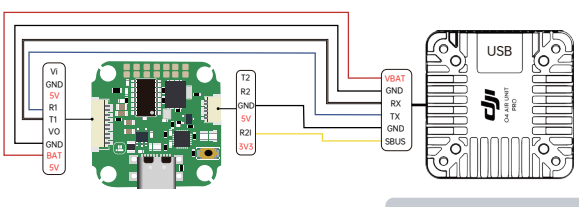


DJI Air Unit 7.4V-17.6V

- 在使用超过4S电池的情况下，如果要连接DJI天空端使用，请先连接降压BEC模块，以保障DJI天空端的正常工作。

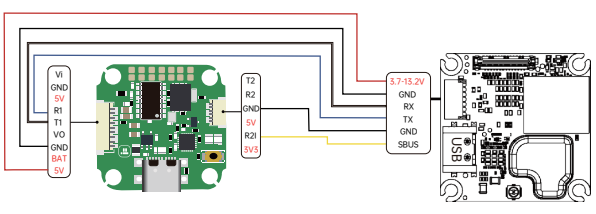


DJI O3 Air Unit 7.4V-26.4V



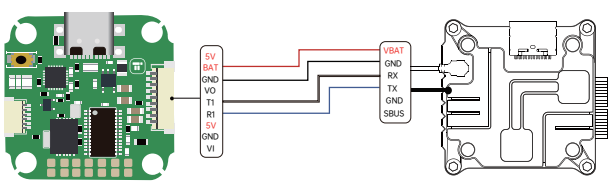
DJI O4 Air Unit Pro 7.4V-26.4V

- 当使用DJI O3 Air Unit，DJI O4 Air Unit Pro，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。

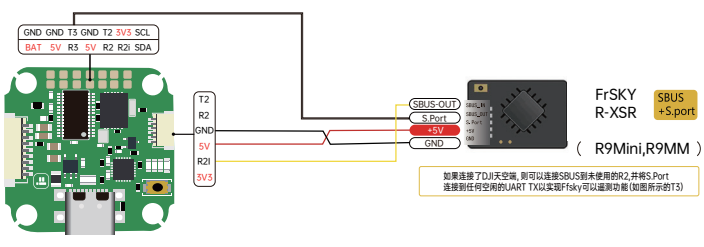


DJI O4 Air Unit 3.7-13.2V

使用其他遥控器

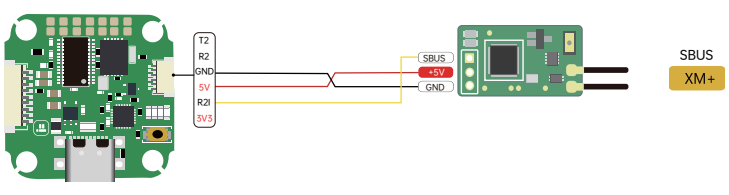


不使用DJI遥控器时，请勿连接天空端上的SBUS和GND到飞控

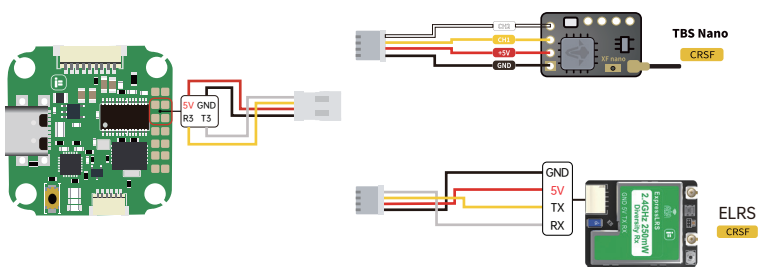


FrSKY R-XSR SBUS +S.port （ R9Mini,R9MM ）

如果连接了DJI天空端，则可以连接SBUS到未使用的R2,并将S.Port连接到任何空闲的UART TX以实现Frsky可以遥测功能(如图所示的T3)



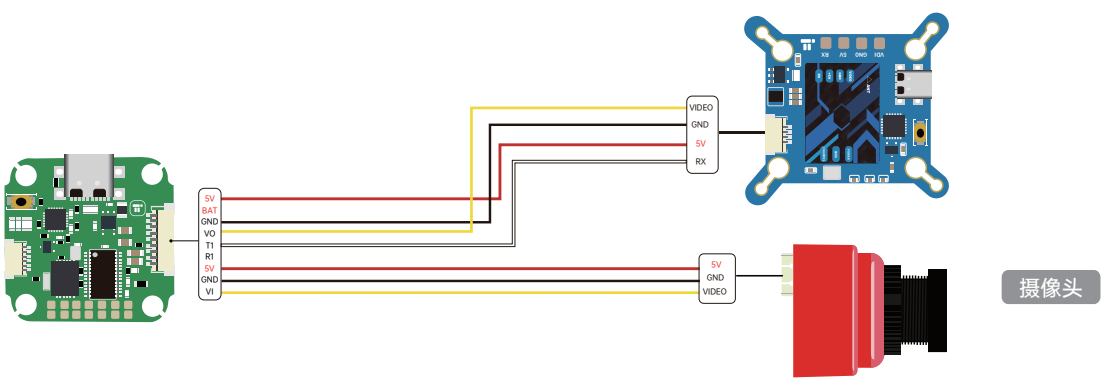
SBUS XM+



图传/摄像头

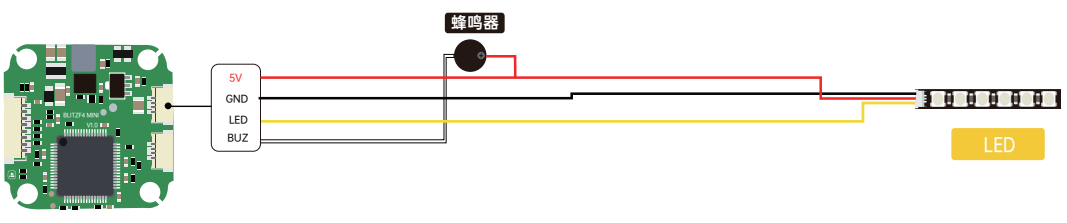
标识符	设置/MSP	串行数字接收机	遥测输出	传感器输入	外设
USB VCP	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART1	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	图传(IRC Tram AUTO
UART2	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	TO
UART3	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	TO
UART4	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	TO
UART6	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO

已禁用
黑盒日志记录
图传(IRC Tramp)
图传(TBS SmartAudio)
摄像头(RunCam协议)
Benewake LIDAR
OSD (FrSky 协议)



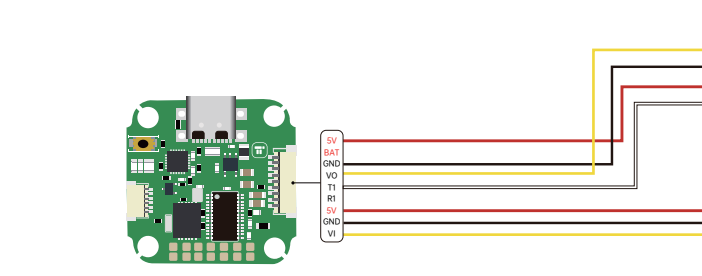
摄像头

LED/蜂鸣器



防打火模块

电调

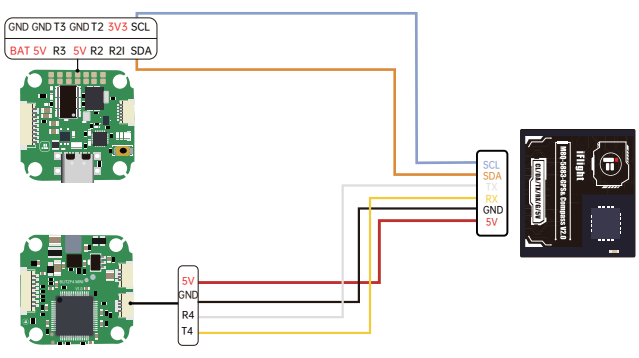


注：如果不使用iFLIGHT的电调，请确定插头定义正确或排线需要重新排序。

GPS

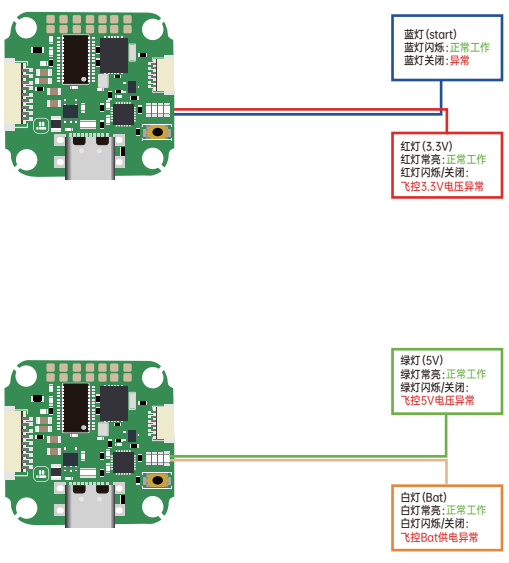
标识符	设置/MSP	串行数字接收机	遥测输出	传感器输入	外设
USB VCP	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART1	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART2	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART3	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO
UART4	115200		已禁用 AUTO	GPS 115200	已禁用 AUTO
UART6	115200		已禁用 AUTO	已禁用 AUTO	已禁用 AUTO

注：不能将SDA SCL定义映射到UART上



②

飞控LED灯



注：使用电池通电后，可根据飞控LED对应的状态，以显示当前飞控的工作状态