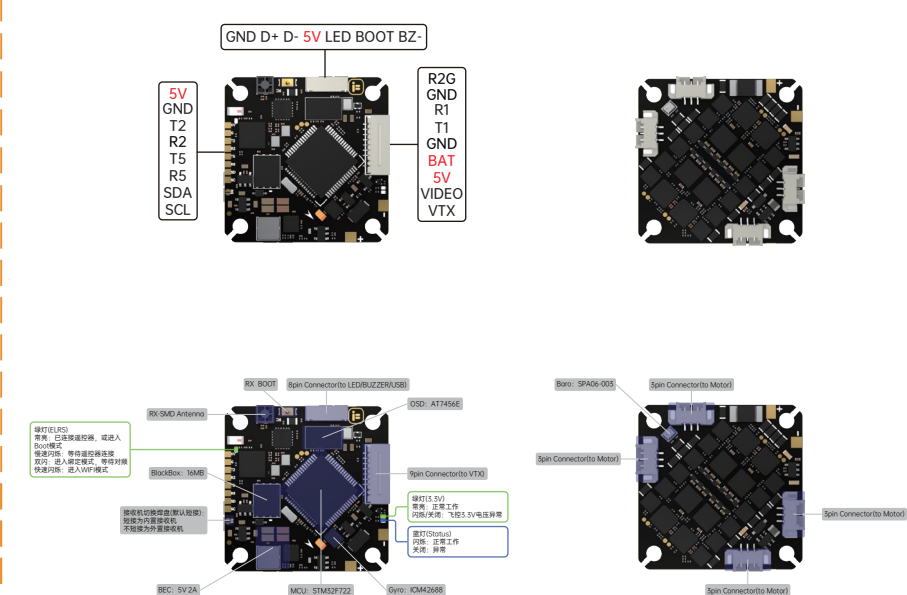


# iFlight Borg F7 AIO (RX) 接线图

## 基本参数:

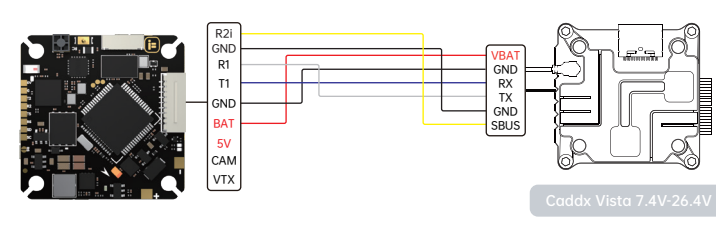
**飞控基本参数:**  
 输入电压: 2-4S 支持LHV/锂电池  
 外形尺寸: 32\*32mm±1  
 孔径尺寸: 25.5\*25.5±3  
 重量: 7g±1  
 主控: STM32F722  
 陀螺仪: ICM42698  
 气压计: SPA06-005  
 模数OSD: AT7456E  
 黑匣子容量: 16MB  
 电机输出: 4电机  
 I2C: 支持  
 IEC: 5V 2A  
 LED灯带: 支持  
 蜂鸣器: 支持  
 通信协议: 支持DJI MSP(SmartAudio)/RCramp/HDZero  
 串口数量: 4  
 Uart: 4\*UART (UART1, UART2, UART5, UART6)  
 UART1: 固件  
 UART2: 内置ELRS接收机/SBUS输入  
 UART5: GPS接收机或其他需要串口的设备  
 UART6: 电调调速  
**飞控固件: iFLIGHT\_BLITZ\_F722\_X1 (Betaflight)**  
**电调基本参数:**  
 主控: STM32G071  
 驱动: FD6288  
 输入电压: 2-4S 支持LHV/锂电池  
 输出电流: 12A 持续  
 电调固件: iFLIGHT\_BLITZ\_G3\_Rev. S2.9  
 电调传感器: 支持200 (170nm/VA)  
 电调BEC: 无  
 电调监测: 支持 (AIO内部已连接好, 设置UART6的传感器输入为电调即可使用)  
 双向DSHOT: 支持  
 驱动信号支持: DShot150/500/600, MultiShot, OneShot驱动信号  
 32bit ESC (52位电调)

固件:  
 Betaflight: iFLIGHT\_BLITZ\_F722\_X1  
 电调固件: iFLIGHT\_BLITZ\_G3\_Rev. S2.9  
 接收机固件: iFLIGHT\_2.4GHz Nano RX

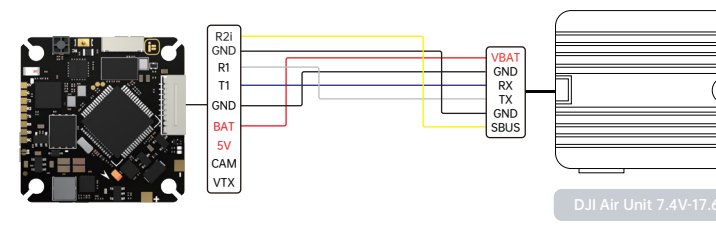


## 使用DJI遥控器

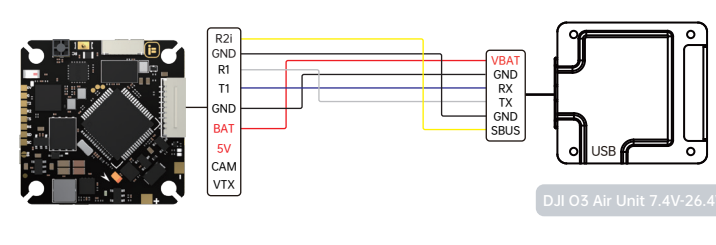
Firmware Target: iFLIGHT\_BLITZ\_F722\_X1



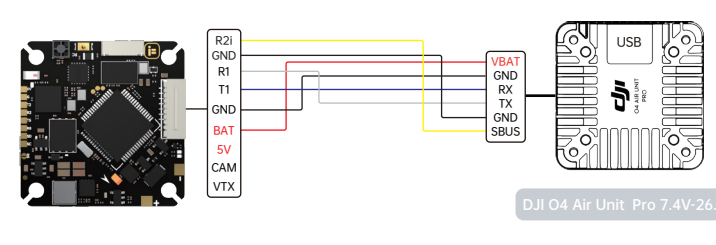
Caddx Vista 7.4V-26.4V



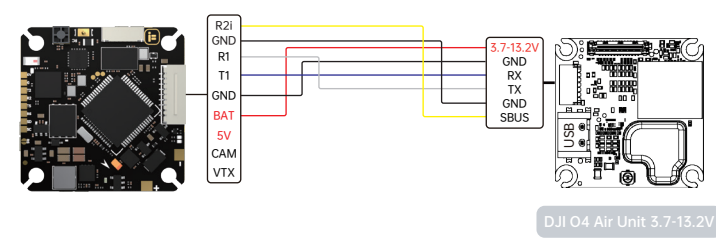
DJI Air Unit 7.4V-17.6V



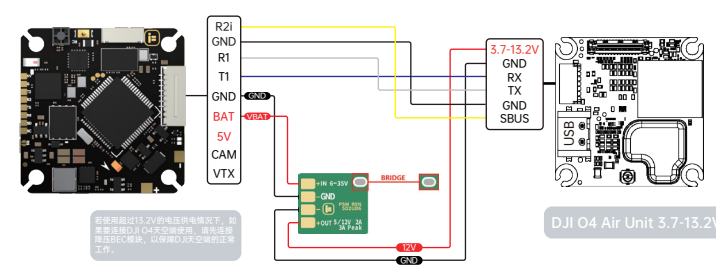
DJI O3 Air Unit 7.4V-26.4V



DJI O4 Air Unit Pro 7.4V-26.4V



DJI O4 Air Unit 3.7-13.2V



DJI O4 Air Unit 3.7-13.2V

接收机	协议	波特率	数据格式	接收机模式
UART1	115200	32B	8E	UART
UART2	115200	32B	8E	UART
UART3	115200	32B	8E	UART
UART4	115200	32B	8E	UART
UART5	115200	32B	8E	UART
UART6	115200	32B	8E	UART

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)

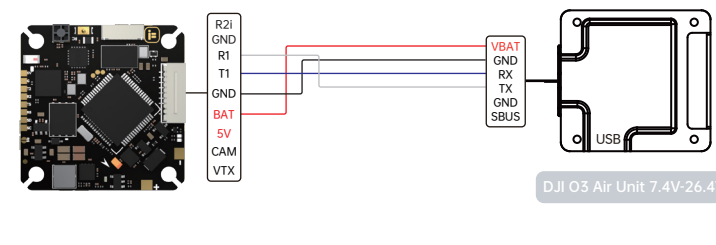
从下拉列表中选择正确的数据格式, 如下:

CRSF 串行数字接收机协议

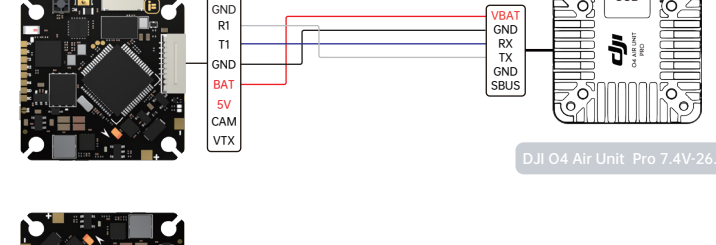
- 在Betaflight4.4版本下开启天空端OSD须在端口界面天空端信号线连接的端口号外位置选择VTX(MSP+Displayport)
- 注意: O3天空端使用的是大疆二代FPV遥控器 Air Unit 和 Vista使用的是大疆一代遥控器
- 使用DJI遥控器时, 存在两种不同的协议, 详细解释与使用如下  
 当使用sbus baud fast模式时, 眼镜内的协议页面需要设置为Sbus Baud Fast, 而飞控则进入Betaflight的CLI界面, 输入“set sbus baud fast=ON”输入“save”保存, 则为使用sbus baud fast的模式。
- 使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

## 使用其他遥控器

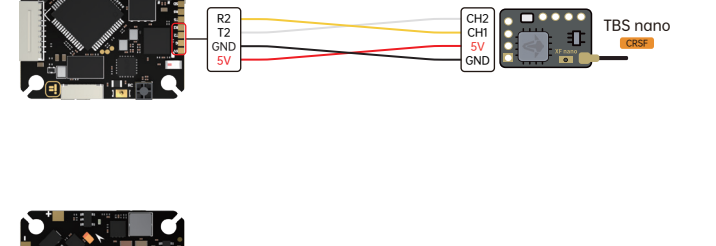
Firmware Target: iFLIGHT\_BLITZ\_F722\_X1



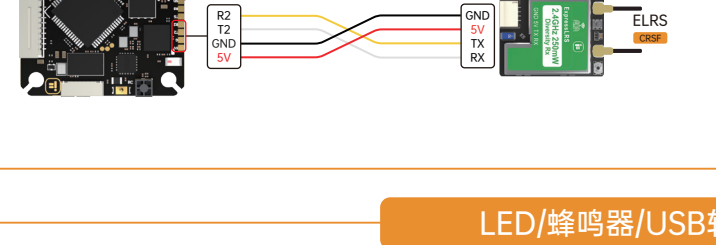
DJI O3 Air Unit 7.4V-26.4V



DJI O4 Air Unit Pro 7.4V-26.4V



TBS nano



ELRS

接收机	协议	波特率	数据格式	接收机模式
UART1	115200	32B	8E	UART
UART2	115200	32B	8E	UART
UART3	115200	32B	8E	UART
UART4	115200	32B	8E	UART
UART5	115200	32B	8E	UART
UART6	115200	32B	8E	UART

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)

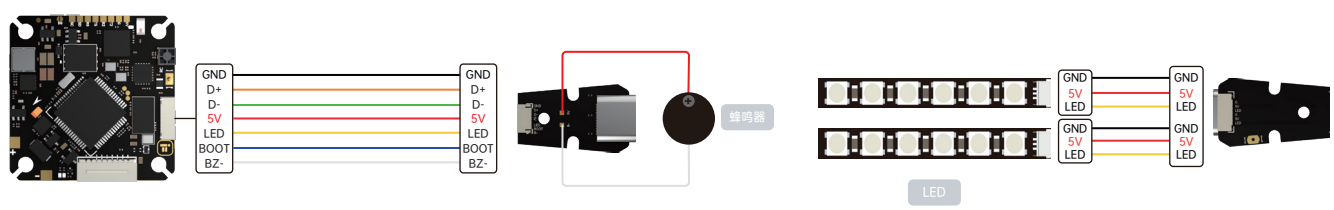
从下拉列表中选择正确的数据格式, 如下:

CRSF 串行数字接收机协议

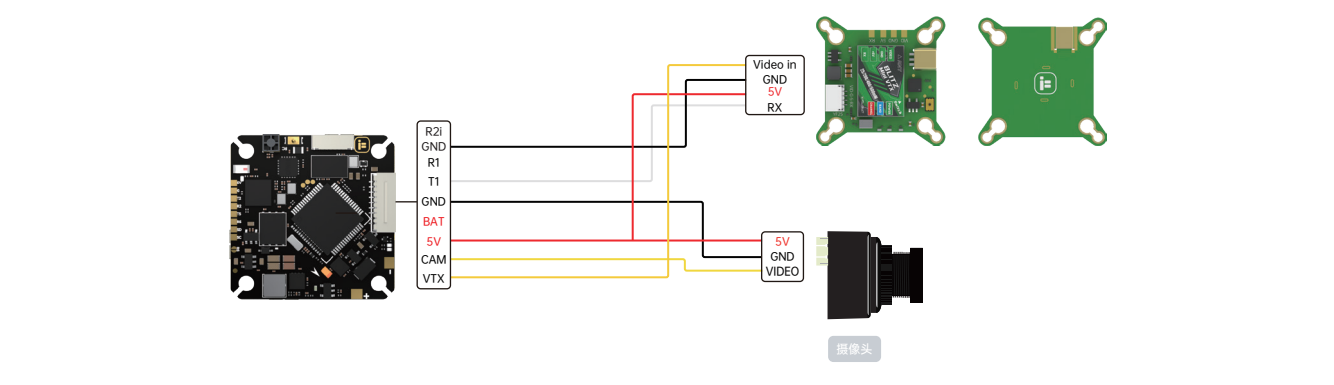
遥测

TELEMETRY 遥测输出

## LED/蜂鸣器/USB转接板



## 图传/摄像头



协议码	设置/MSP	串行数字接收机	遥测输出	传输器输入	外设
USB VCP	115200	已禁用	已禁用	已禁用	已禁用
UART1	115200	已禁用	已禁用	已禁用	VTX (MSP + D) / AUTO
UART2	115200	已禁用	已禁用	已禁用	已禁用
UART3	115200	已禁用	已禁用	已禁用	摄像头(RunCam协议)
UART4	115200	已禁用	已禁用	已禁用	摄像头(RC Tramp)
UART5	115200	已禁用	已禁用	已禁用	固件(TBS SmartAudio)
UART6	115200	已禁用	已禁用	已禁用	Benewake LIDAR
					OSD (FSky 协议)
					VTX (MSP + Displayport)

VTX\_ON\_OFF AUX 9 115200

添加链接 添加范围

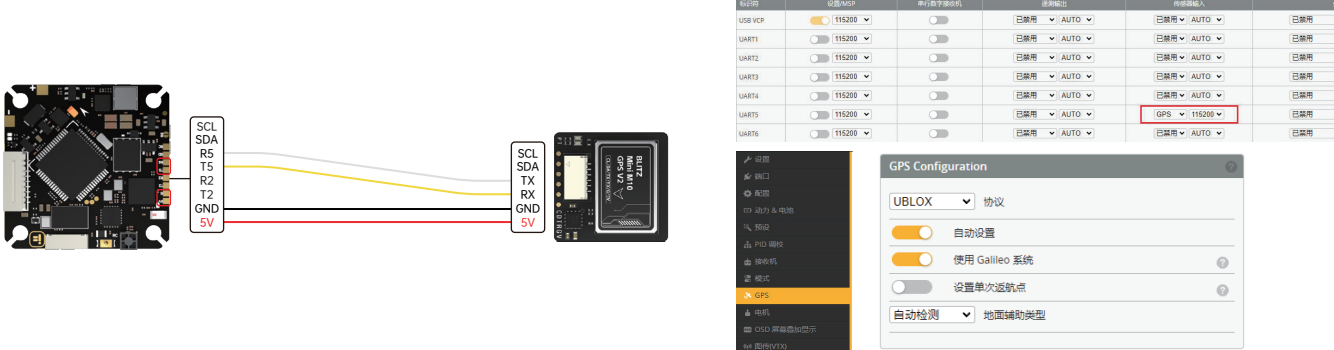
- 飞控BAT供电用于控制图传开关, 默认全开启, 通道为AUX9。用户可根据实际需求设置AUX通道。
- 开启图传开关
- 关闭图传开关
- 如需控制开启或关闭, 则把通道调至1600-2000位置, 图标显示黄色则为开启, 显示灰色则为关闭

注: 如重新刷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 C0
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
    
```

## GPS



注: 不能将SDA SCL定义映射到UART上

接收机	协议	波特率	数据格式	接收机模式
UART1	115200	32B	8E	UART
UART2	115200	32B	8E	UART
UART3	115200	32B	8E	UART
UART4	115200	32B	8E	UART
UART5	115200	32B	8E	UART
UART6	115200	32B	8E	UART

GPS Configuration

UBLOX 协议

自动设置

使用 Galileo 系统

设置单次定位点

自动检测 地图缩放类型

## 尺寸/孔位

