

Betaflight - Ports

2018-11-04 @ 10:27:49 – Désarmé

Installation

Ports

Configuration

Alimentation et batterie

Failsafe

Réglages de PID

Récepteur

Modes

Ajustements

Servos

Moteurs

OSD

Capteurs

Journal de bord

Blackbox

CLI

Ports

Note: toutes les options ne sont pas valides. Si le contrôleur détecte une erreur les ports série seront réinitialisés aux valeurs par défaut.
Note: NE PAS désactiver MSP sur le premier port série sauf si vous savez exactement ce que vous faites. Vous pourriez être obligé de reflasher entièrement.

Identifiant	Configuration/MSP	Serial Rx	Sortie Télémétrie	Entrée Capteur	Périphériques
USB VCP	<input checked="" type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO
UART1	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO
UART2	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO
UART3	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO	RunCam AUTO
UART4	<input type="checkbox"/> 115200	<input checked="" type="checkbox"/>	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO
UART5	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	Désactivé AUTO	Désactivé AUTO	TBS SmartAuc AUTO

Sauvegarder et Redémarrer


Utilisation du port: D: 26% U: 1% Erreur paquet: 0 Erreur I2C: 0 Durée de cycle: 128 Charge CPU: 12% Microprogramme: BFL 3.5.1 (Cible: DLF4), Configrateur: 10.4.0

Cette page de configuration des ports dans BetaFlight permet d'associer chaque entrée / sortie de votre contrôleur de vol à un usage.

Ces entrées / sorties de votre carte de vol s'appellent UART, en fonction de la carte retenue, le nombre d'UART peut varier.

Le bouton "Serial RX" permet d'indiquer à la Betaflight le port sur lequel est connecté le récepteur radio de la radiocommande.

En fonction des différents périphériques connectés à votre carte de vol, vous pourrez sélectionner dans la colonne "Périphérique" le protocole de communication à utiliser pour interagir avec lui : contrôle de la caméra Runcam, du VTX via le SmartAudio ...

 A aucun moment, vous devez modifier les paramètres de la première ligne, c'est elle qui vous permet de vous connecter en USB au contrôleur de vol.