

# Betaflight - Ports

0.02V (USB) | Gyro | Accel | Mag | Baro | ESC | Serial | Dataflash: free 15.2MB | Mode Expert | Mise à jour du firmware | Déconnecter

2020-09-02 @ 23:57:43 -- Désarmé

## Ports WIKI

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 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 checked="" 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	Désactivé	AUTO
UART4	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	Désactivé	AUTO	Désactivé	AUTO	Désactivé	AUTO
UART5	<input type="checkbox"/> 115200	<input type="checkbox"/>	Désactivé	AUTO	Désactivé	AUTO	Désactivé	AUTO

[Sauvegarder et Redémarrer](#)

Utilisation du port: D: 26% U: 1% | Erreur paquet: 0 | Erreur I2C: 10 | Durée de cycle: 125 | Charge CPU: 2% | Microprogramme: BFL 4.2.2, Cible: DALR/DALRCF722DUAL(STM32F7X2), Configurateur: 10.7.0 (4f646390)

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 (Universal Asynchronous Receiver Transmitter) qui sont des émetteurs-récepteurs asynchrone universels, ils font la liaison avec les différents composants.

En fonction de la carte retenue, le nombre d'UART peut varier.

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

Si vous voulez utiliser les informations de télémétrie d'un des composants plutôt que via le FC, il faudra l'entrer dans "Sortie Télémétrie"

Selon le type de capteur, vous devrez l'entrer dans "Entrée Capteur" (GPS, ESC).

En fonction des différents périphériques connectés à votre carte de vol, vous devrez 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.