

# Betaflight - Configuration

The screenshot shows the Betaflight configurator interface. At the top, there's a status bar with '0.02V (USB)', 'Dataflash: free 15.2MB', and 'Mode Expert' toggle. The main area is titled 'Configuration' and contains several sections:

- Mixer:** Shows a 'Quad X' configuration with a diagram of four motors (1, 2, 3, 4) and a red arrow pointing up. A 'Sens de rotation inversé' toggle is present.
- Configuration système:** Includes a note about CPU usage, '8.00 kHz' for gyro refresh rate, '8.00 kHz' for PID loop frequency, and toggles for 'Accéléromètre', 'Baromètre (si supporté)', and 'Magnétomètre (si supporté)'. There's also a 'Personnalisation' section for 'Nom du modèle'.
- Fonctionnalités ESC/Moteur:** Features 'DSHOT600' protocol, 'MOTOR\_STOP' and 'ESC\_SENSOR' toggles, 'Pôles moteur' set to 14, and 'Valeur gaz minimum' set to 5.5.
- Sens de la carte et du capteur:** Shows '0' degrees for Roll, Pitch, and Yaw, and 'Alignement du magnétomètre' set to 'Défaut'.
- Correction de l'accéléromètre:** Shows '0' for both Roll and Pitch corrections.
- Armé:** Shows '180' degrees for 'Angle maximum pour armer'.

At the bottom, there's a 'Sauvegarder et Redémarrer' button and a status bar with 'Utilisation du port: D: 26% U: 1%', 'Erreur paquet: 0', 'Erreur I2C: 10', 'Durée de cycle: 125', 'Charge CPU: 2%', and 'Microprogramme: BFL 4.2.2, Cible: DALR/DALRCF722DUAL(STM32F7X2), Configrateur: 10.7.0 (4f646390)'.

Cette page de configuration dans [Betaflight](#) est très riche, on y retrouve de nombreux éléments comme la configuration des moteurs, du récepteurs et l'activation des fonctions embarquées ...

Parmi les éléments à configurer en priorité, il y a :

- La forme du drone ainsi que le sens de rotation des hélices.
- Le protocole de communication entre le contrôleur de vol et l'**ESC**. Prférez le DShot 600 (ou le 1200 pour les versions de [Betaflight](#) avant la 4.1) si votre ESC le supporte.
- La fréquence de la boucle de PID et du rafraîchissement du Gyro, essayez de trouver une fréquence élevée qui soit supportable par le CPU de la carte. Pour cela vous pouvez vérifier la charge CPU dans la barre du bas après redémarrage.
- Le protocole de communication avec le [récepteur radio \(SBUS, FPORT ...\)](#)
- L'angle d'armement du drone, préférez la valeur "180" pour pouvoir armer même un drone coincé à l'envers dans un arbre.
- ....