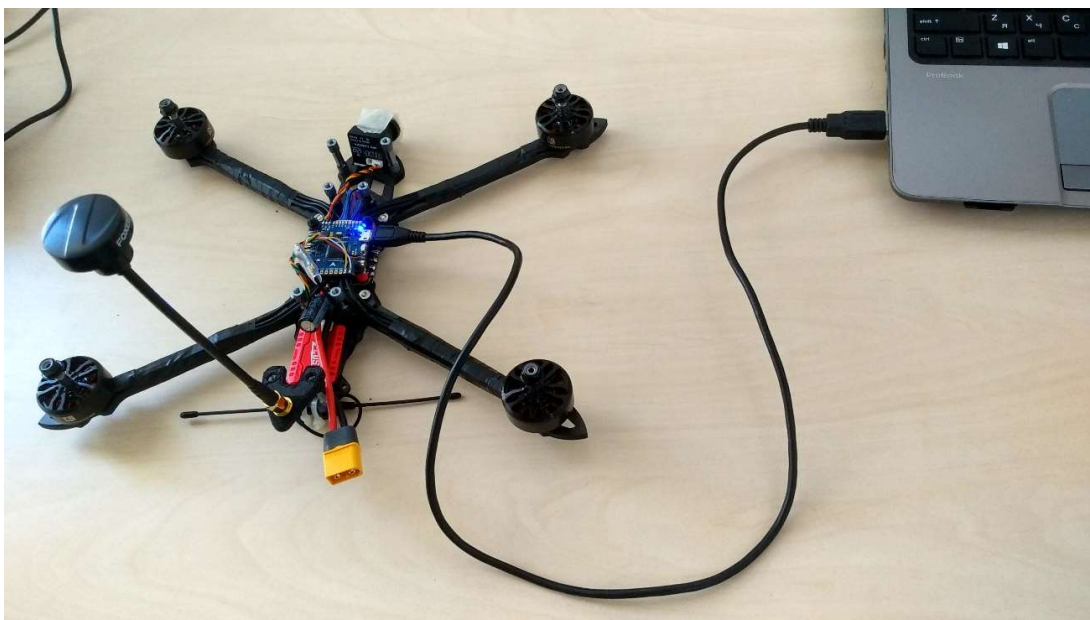
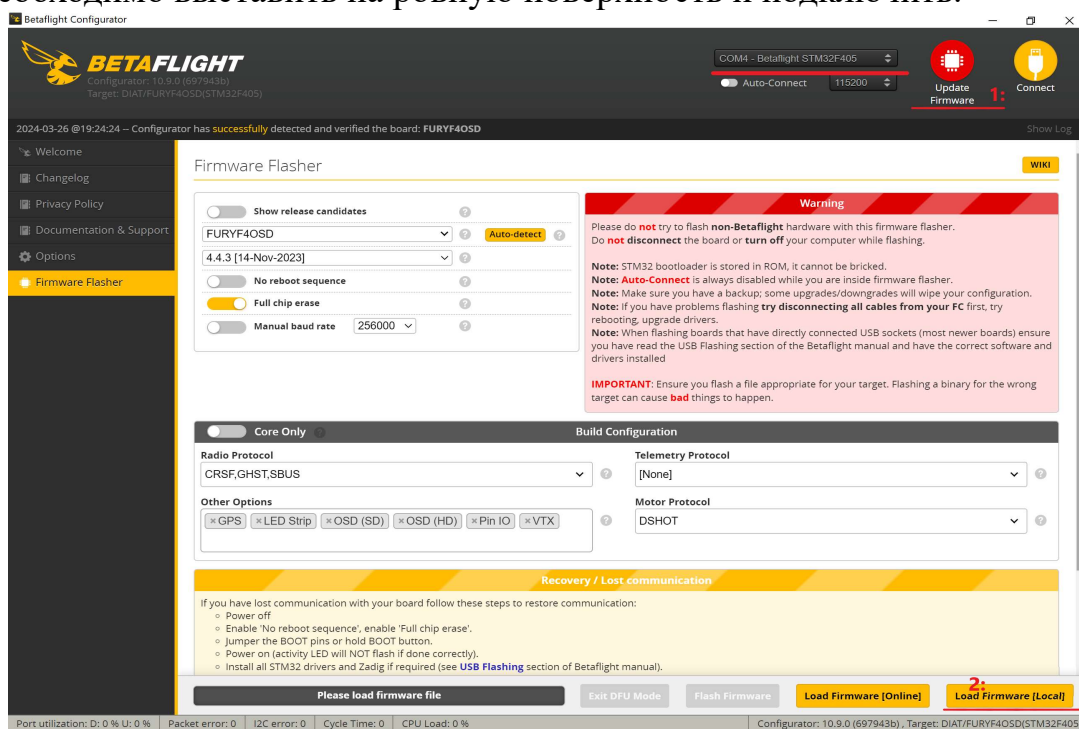


К usb разъёму подключается кабель, запускается программа «Betaflight Configurator».

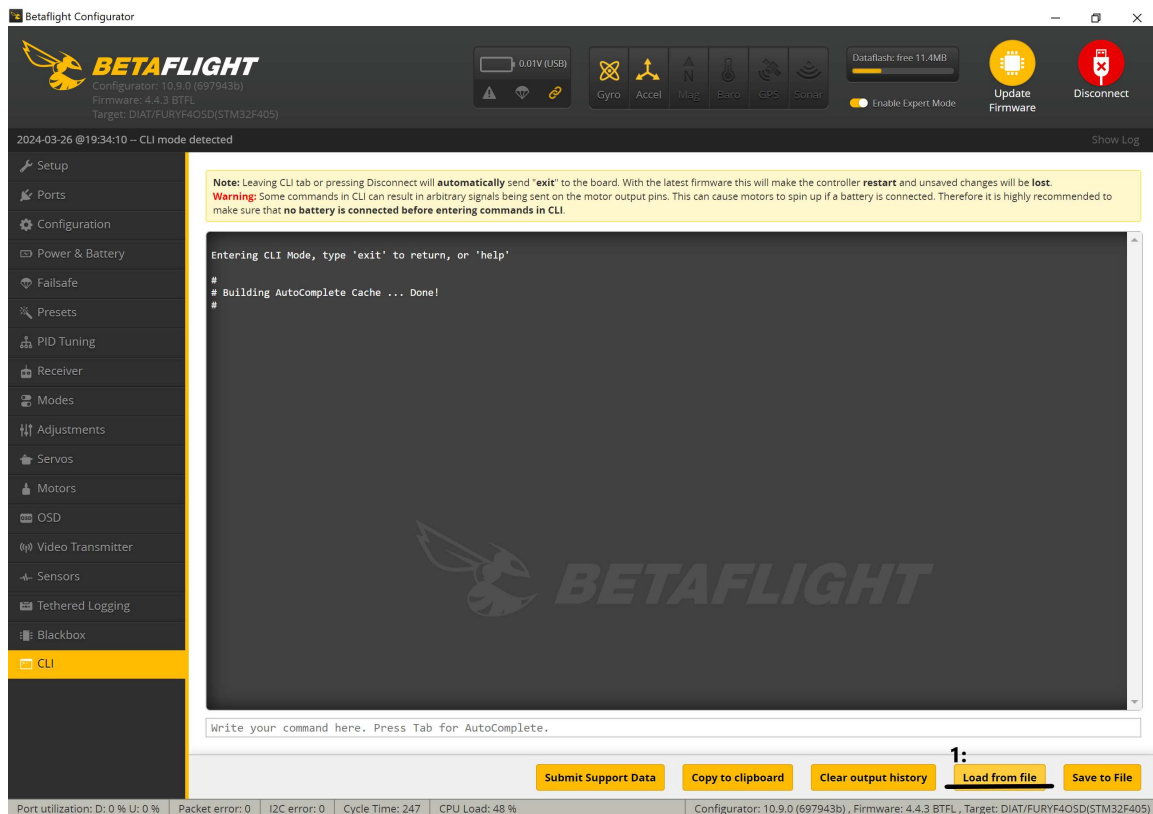


Дрон необходимо выставить на ровную поверхность и подключить.

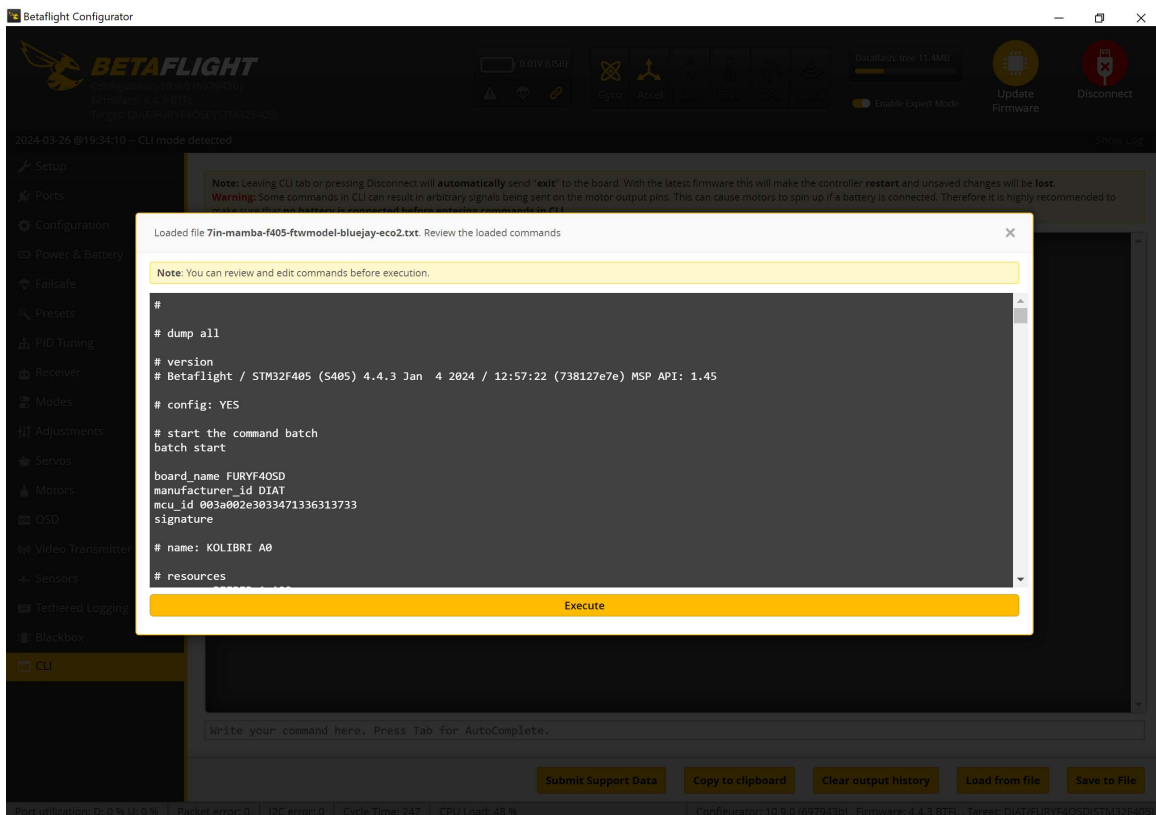


Нажимается кнопка «Load Firmware [Local]» выбирается файл прошивки для данного полетника, после чего нажимается кнопка «Flash Firmware»

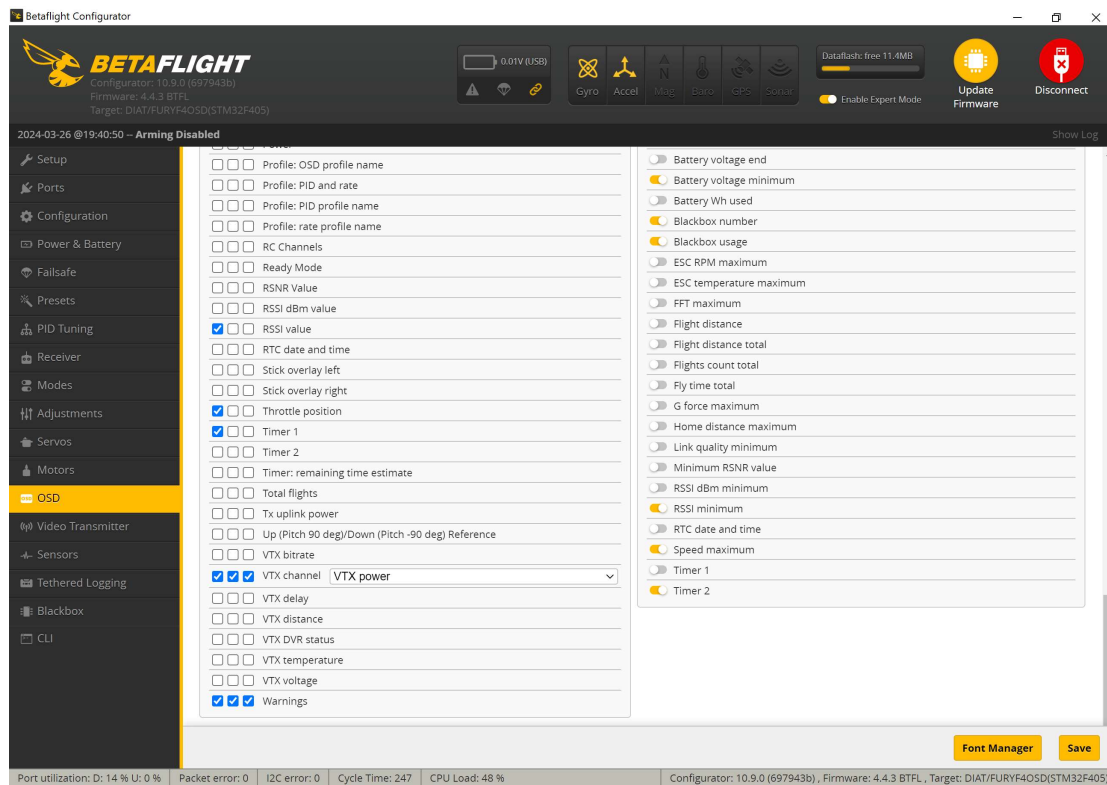
По окончании прошивки подключается к дрону и переходится на вкладку «CLI»



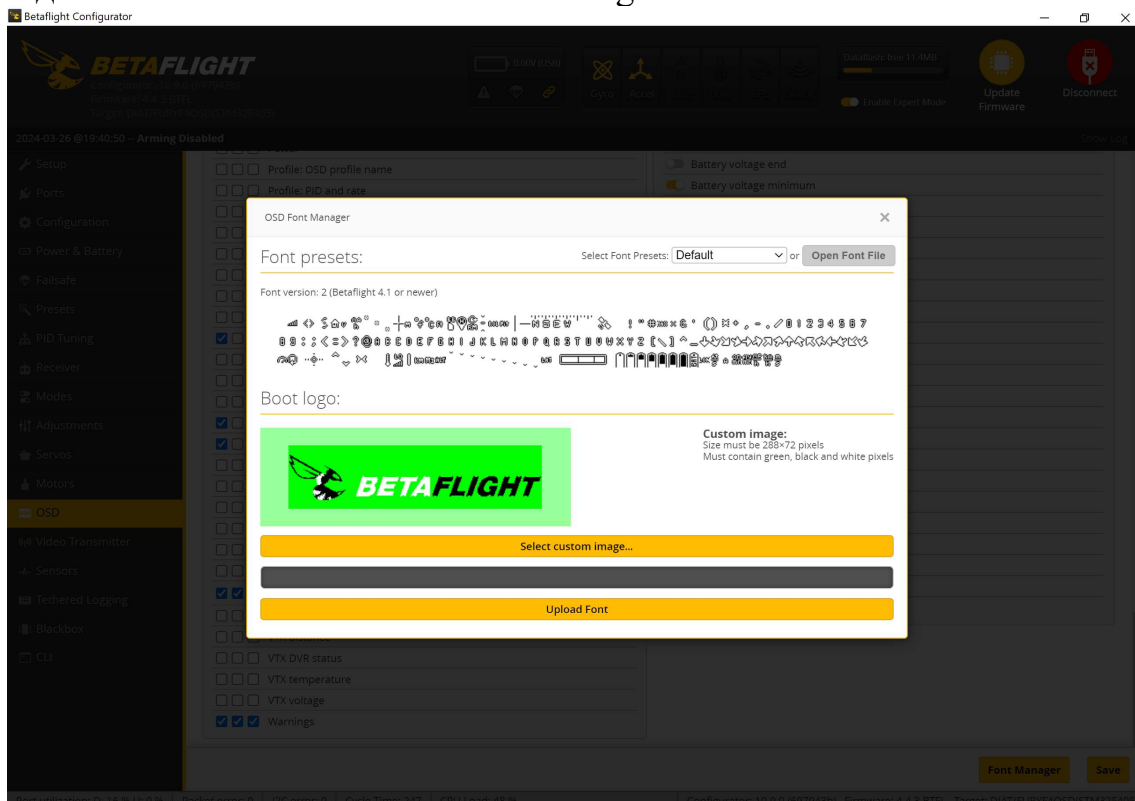
Нажимается кнопка «Load from file» и выбирается файл с конфигурацией



Далее нажимается «Execute» и дожидается окончания отработки команд и перезагрузки



Во вкладке «OSD» нажимается «Font Manager»



Нажимается «Upload Fonts» и загружаются шрифты

BETAFLIGHT
Configurator: 10.9.0 (697943b)
Firmware: 4.4.3 BTFL
Target: DIAT/FURYF40SD(STM32F405)

0.01V (USB)

Gyro Accel Mag Baro GPS Sonar

Dataflash: free 11.4MB

Update Firmware

Disconnect

2024-03-26 @19:40:50 – Arming Disabled

Show Log

Setup

Ports

Configuration

Power & Battery

Failsafe

Presets

PID Tuning

Receiver

Modes

Adjustments

Servos

Motors

OSD

Video Transmitter

Sensors

Tethered Logging

Blackbox

CLI

Wiki

Calibrate Accelerometer

Place board or frame on **leveled** surface, proceed with calibration, ensure platform is not moving during calibration period

Calibrate Magnetometer

Move multicopter at least **360** degrees on all axis of rotation, you have 30 seconds to perform this task

Reset Settings

Restore settings to **default**

Activate Boot Loader / DFU

Reboot into **boot loader / DFU** mode.

Heading: 0 deg

Pitch: 3.1 deg

Roll: 0.1 deg

Reset Z axis, offset: 0 deg

Info

Arming	RX_FAILSAFE MSP
Disable Flags:	RPMFILTER ARM_SWITCH
Battery voltage:	0.01 V
Capacity drawn:	0 mAh
Current draw:	0.00 A
RSSI:	0 %

GPS

3D Fix:

Sats:

Latitude:

Longitude:

Instruments

Port utilization: D: 18 % U: 2 %

Packet error: 0

I2C error: 0

Cycle Time: 247

CPU Load: 48 %

Configurator: 10.9.0 (697943b) , Firmware: 4.4.3 BTFL , Target: DIAT/FURYF40SD(STM32F405)

далее на вкладке «Setup» нажимается «Calibrate Accelerometer»

Далее прошивается ELRS и ESC – см соответствующие инструкции