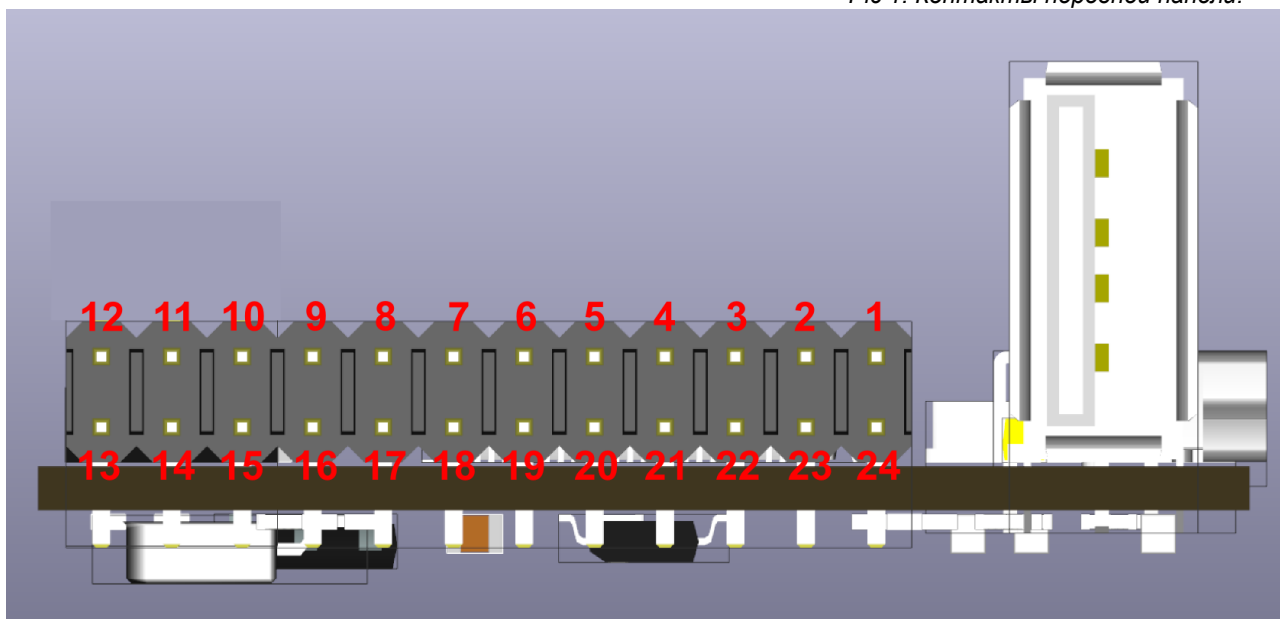


1. Описание контактов ресивера.

Рис 1. Контакты передней панели.



Pin number	Function
1	+5B (Вход питания). Рекомендуемый ток источника не менее 850 мА.
2	GND
3	+5B (Питание вход/выход). Может быть использован для питания сторонних устройств.
4	GPS UART RX – вход данных с NAZA GPS / U-BLOX GPS
5	GPS UART TX – вывод данных на U-BLOX GPS
6	GND
7	I2C SDA
8	I2C SCL
9	Совместно с пином №10 – джампер для выбора режима загрузчика для обновления прошивки.
10	Совместно с пином №9 – джампер для выбора режима загрузчика для обновления прошивки.
11	LiPo 4S (входной пин 16.8В макс. для измерения напряжения питающей батареи)
12	LiPo 3S (входной пин 12.4В макс. для измерения напряжения питающей батареи)
13	PWM CH1 (канал управления креном - ROLL)
14	PWM CH2 (канал управления тангажем - PITCH)
15	PWM CH3 (канал управления оборотами - THROTTLE)
16	PWM CH4 (канал управления рысканьем - YAW)
17	PWM CH5 (канал управления режимом полета)
18	PWM CH6. Канал PWM общего назначения.
19	PWM CH7. Канал PWM общего назначения.
20	PWM CH8. Канал PWM общего назначения.
21	PWM CH9. Канал PWM общего назначения.
22	PPM IN (вход PPM для подключения запасного PPM ресивера)
23	GND
24	+5B (Запасной вход питания). Рекомендуемый ток источника не менее 850 мА.