

CC3D + BetaFlight 3.1.x + Matek 5 in 1 buzzer setting



INERS TSAI · 2017年9月15日

之前剛入門組的QAV 250選用便宜和簡易設定的方案，選了CC3D + LibrePilot 方案

Power Supply Board 則選擇了帶蜂鳴器 + LED control 的 Matek 5 in 1

LibrePilot 在網路上有一大堆文可以爬，沒有遇到什麼大問題，從組裝到能飛花了大約2天的時間

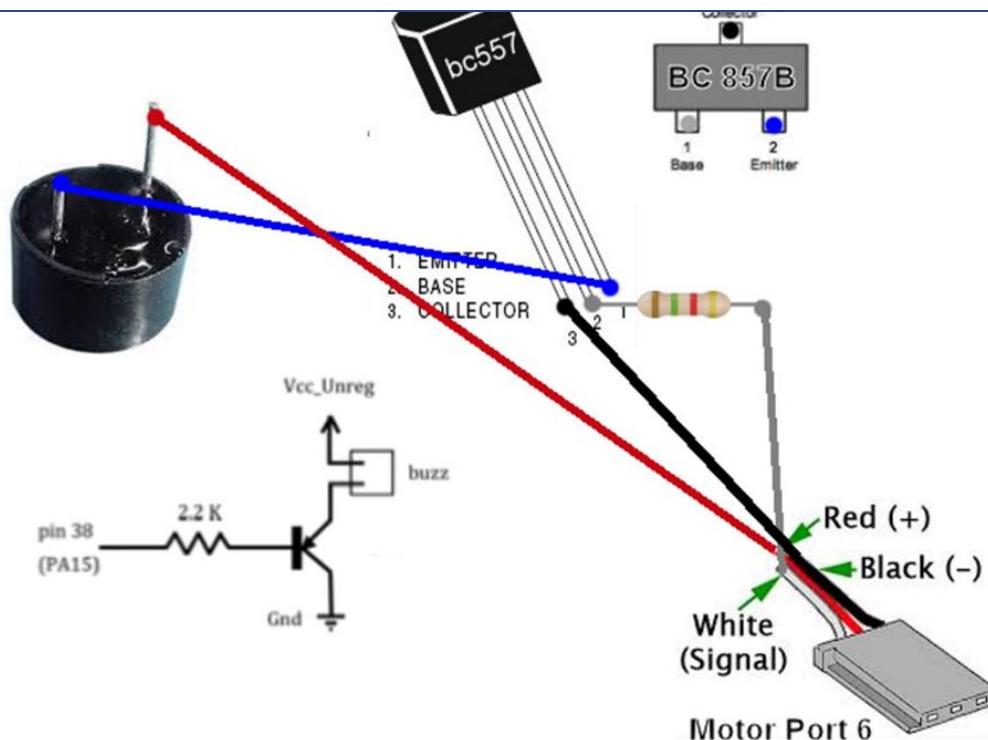
等到CC3D + LibrePilot 玩熟了之後想要刷 BetaFlight 來玩玩看，結果遇到了蜂鳴器設定的問題

BetaFlight 要怎麼刷到CC3D網路上也是一堆文可以爬，這裡我就不再贅述，這次的主題放在要如何設定CC3D Board從servo 5 跟 6 輸出PPM

刷好 BetaFlight 3.1.7之後，其他設定搞定，也可以飛了，就是蜂鳴器沒功能，沒蜂鳴器摔機了要怎麼找機子，於是網上查了資料，官方建議使用下圖的方式，直接用servo 6推蜂鳴器(2KHZ方波)，Matek 5 in 1沒辦法這樣推，Matek 5 in 1只吃PPM，難怪怎麼設定都不會叫

如果沒有硬體包袱的，可以直接買現成的，但是我的 Matek 5 in 1 就有蜂鳴器了，我不想再花錢了。

Matek 5 in 1的板子輸入PPM 1700~2000為LED控制，1400~1600為無動作，1000~1300為蜂鳴器



之後爬了一陣子的文，有爬到要如何把AUX直接pass給CC3D的servo 5跟6，但是設定了之後還是沒用，最後爬文爬到了 BetaFlight 的github：

<https://github.com/betaflight/betaflight>.....

裡面有一段敘述，什麼！從3.1.x之後預設SERVO_TILT的預設通道被移除，需要自行重新映射，我的天啊，難怪怎麼設都沒用，我暈.....

Servos & SERVO_TILT for 3.1

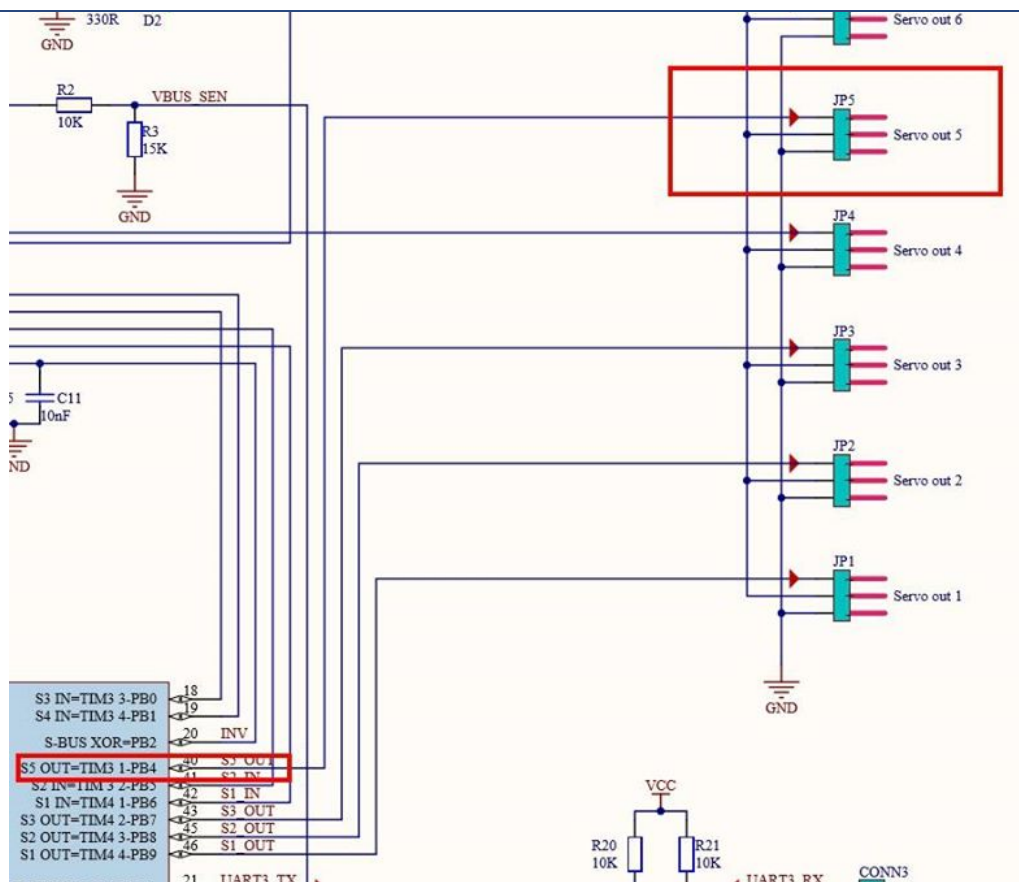
jflyper edited this page on 26 Jun · 5 revisions

Introduction

Starting with v3.1, default servo output assignments are deleted from the firmware. Instead, servo outputs must be explicitly assigned by resource CLI command. (For details of the resource command, please refer to Betaflight resource remapping.

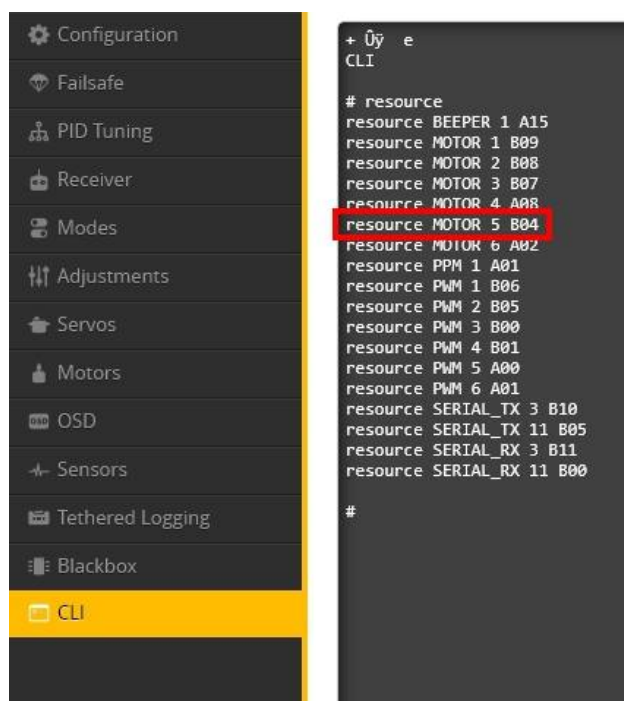
好吧，文章繼續往下看，他有舉幾個怎麼映射的例子，但是就是沒有CC3D的，看起來大意是要重新映射就是需要有CC3D的電路圖，電路圖在下面。

我把Matek 5 in 1的板子輸入接到CC3D的Servo out 5，最後是接到PB4這PIN



打開CF的設定軟體，切到CLI輸入resource，出現下面的配置

嗯...Bo4目前是給配給第五顆馬達使用



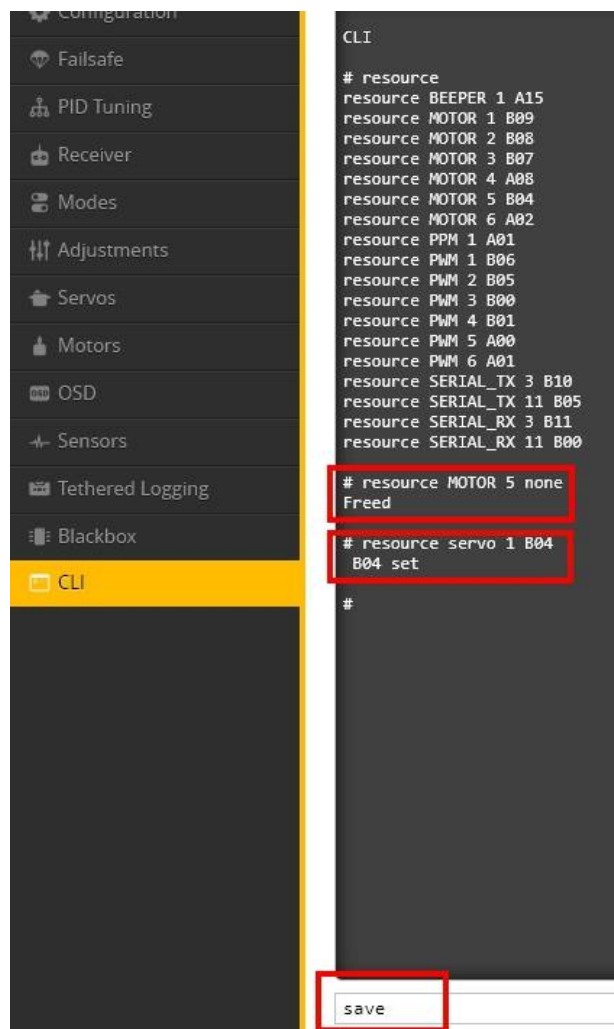
但是4軸機沒有用到第五顆馬達啊，直接把他release掉

就可以直接刪除設定

再重新映射BF設定軟體的servo 1 到Bo4

輸入：resource servo 1 B04

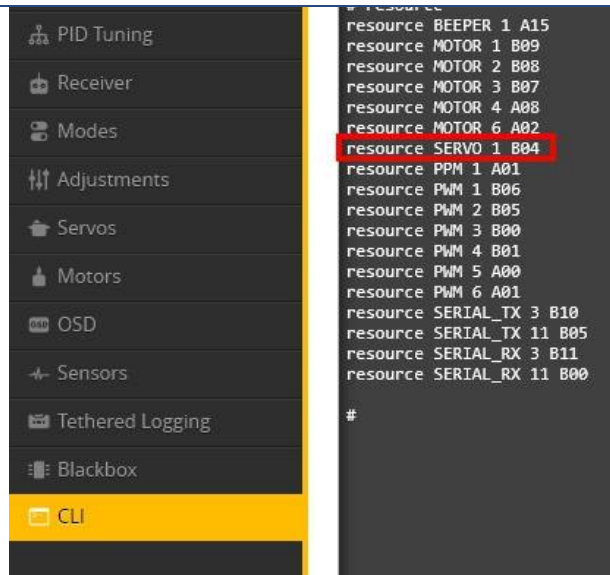
把servo 1 設定為Bo4(這裡的servo 1 不是指CC3D電路圖上的servo 1 喔，是BF軟體裡的servo 1，不一樣，等等下面會在解釋)



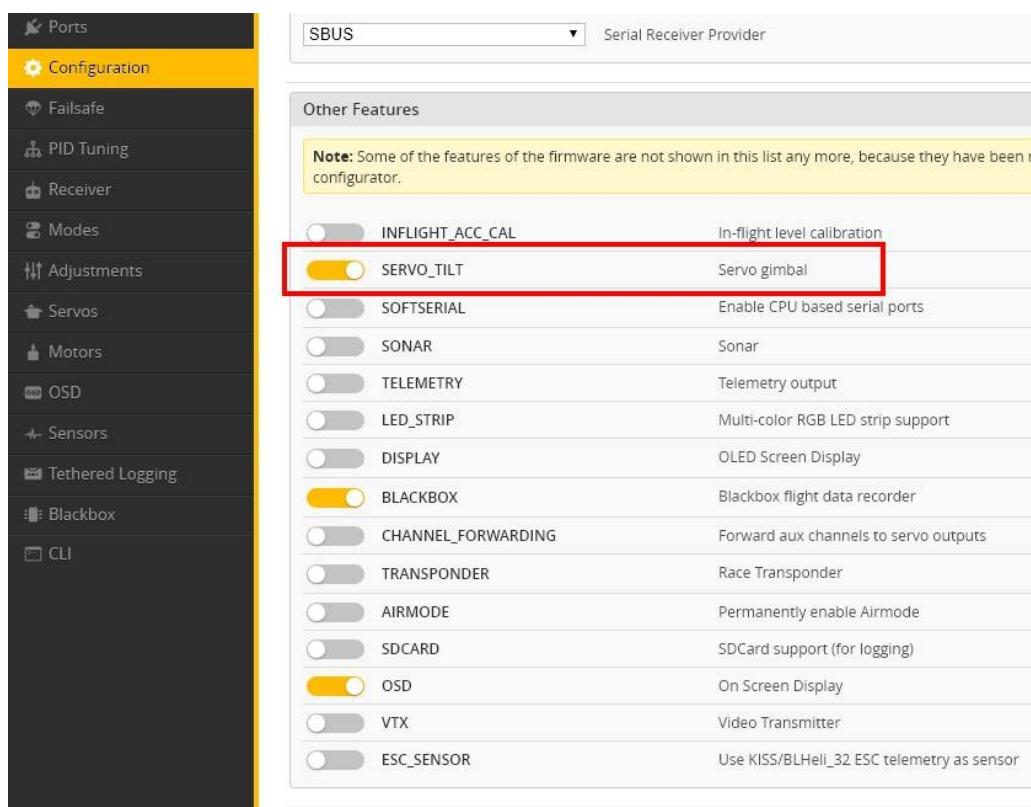
好了，設定完成後輸入：save

這樣就會把剛剛的設定值儲存了，再來回到CLI頁面輸入：resource

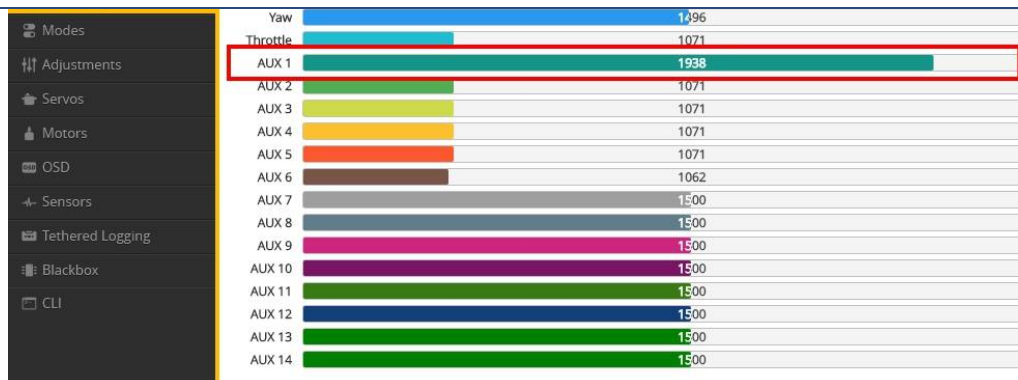
看看剛剛的設定有沒有存成功



OK，存成功了，接下來到Configuration頁面把SERVO_TILT打開，然後存檔



現在來決定要用遙控器上的哪個AUX來控制，我選的是第5通，決定好後到Receiver頁面，波動開關看是哪一個AUX在動，嗯...是AUX1，記起來



再來到Servos頁面把Servo 0 的 A1打勾，存檔



可是剛剛映射的明明是Servo 1啊，最後為什麼是勾Servo 0?

在文章敘述中有提到CLI的定義是1~8，可是在Servos頁面的定義是0~7，所以要加一號才對

最後來整理一下流程：

遙控器第5通道 -> 接收 -> SBUS -> CC3D -> BF 韌體設定為AUX1 -> 韌體層Servo 0 -> CC3D PB4(Bo4) -> Servo out 5 -> Matek 5 in 1

打開遙控器來測試一下，終於LED跟蜂鳴器都有動作了，感動~~~

打完收工~~~

讚

留言

分享

儲存

6



Wen-Yu Hung 太專業了,完全跟不上... ><

1

讚 · 回覆 · 18週

聊天室(5)

[關於](#) [刊登廣告](#) [建立粉絲專頁](#) [開發人員](#) [工作機會](#) [隱私政策](#) [Cookie](#) [Ad Choices](#) [使用條款](#) [使用說明](#)

Facebook © 2018
[中文\(台灣\)](#) [English \(US\)](#) [Tiếng Việt](#) [Bahasa Indonesia](#) [ภาษาไทย](#) [日本語](#) [Español](#) [Português \(Brasil\)](#) [Français \(France\)](#) [Deutsch](#) [Italiano](#)