

# xosd\_conexiones

## XOSD's Conexiones

**1.0- Canales RC:** 4 salidas multifunción para servos RC. CH12,13,14 y 16.

**1.1- Entrada Telemetria:** El CH4 se utiliza como entrada de datos (TELEM2) Mavlink de autopilotos como pixhawk, APM, etc. 38400b por defecto.

**1.2- RCBUS:** Comunicación serie con receptores XLRS u otros dispositivos XLRS compatibles.

**1.3- Selector voltaje cámara:** (Añadir Jumper para 5V).

XOSD2V2: Max Vcc ext: 24V/2A (0, +5V, VCAM).

XOSD3W1, XOSD358: Max Vcc ext: 20V/2A (0, +5V, VCAM).

**1.4- Entrada cámara:** 1 y 2, (0V, Vcc, Señal Vídeo PAL).

**1.5- Led Azul Power:** cámara 2.

**1.6- Led Azul Power:** cámara 1.

**1.7- Led Rojo Detector sincronismo vídeo.**

**1.8- Conector Antena Vídeo:** MMCX-Hembra.

**1.9- Micro Ventilador.**

**Nota importante:** siempre que ponga en marcha el XOSD debe estar conectada la antena o de lo contrario se puede averiar el modulo de RF.

**Alimentación:** Nunca alimente el XOSD a más de 5.7V ó puede destruir el circuito.

**Utilizar un DCDC de 3A independiente, puede ser ideal.** Los amperios del DCDC seria de 3 a 5 ó mas dependiendo si utiliza

servos en el XOSD y cuanto consumen. **Información Canales RC en XOSD:**

- **CH1** corresponde a CH12 ó servo 12 del receptor.
- **CH2** corresponde a CH13 ó servo 13 del receptor.
- **CH3** corresponde a CH14 ó servo 14 del receptor.
- **CH5** corresponde a CH16 ó servo 16 del receptor.
- El canal del Servo 15 se utiliza para el control del OSD.

**Si no se enciende el Led rojo detector de sincronismo** de vídeo ó no hay seleccionada una cámara ó fuente de vídeo, el XOSD genera la señal de sincronismos automáticamente con una pantalla en negro con los datos de vuelo. Así se puede visualizar el OSD sin cámara ó con la cámara desconectada.



#### **Actualización firmware:**

La actualización (Boot) se hace a través del RCBus que debe estar conectado al receptor.

Lo normal es conectar el Receptor al USB y del receptor por RCBus al XOSD.

Entrar en el DMDStudio por el receptor (No por XOSD), *desactivar RCBAPP en el receptor* (importante, para que no molesten los paquetes de la APP del Receptor) y en el Boot activar el XOSD (IP8=16).

Se puede actualizar directamente con un dispositivo USB\_Boot (convertor USB serie de DMD) sin pasar por el receptor.



En caso de necesidad, solo en la puesta en marcha del XOSD, se puede forzar al XOSD a entrar en modo Boot (actualización)

conectando mas de un segundo los datos del RCBUS a GND.