**Pixhawk VTOL Connections**

В этом разделе определяет стандартные Pixhawk двигателя / и выходные серво соединения для различных типов VTOL транспортного средства, поддерживаемых PX4.

Предполагается, что ваш толкатель / съемник двигателя используется ESC со встроенным BEC, который означает, что питание будет подаваться к Pixhawk на AUX5. Если нет, то вам нужно настроить 5V BEC для подключения к одному из свободных портов Pixhawk. Несоблюдение этого правила приведет к нефункциональных сервоприводов.

Для планера конкретной документации и инструкции по сборке см [VTOL Framebuilds](https://docs.px4.io/en/framebuild_vtol/) .

**QuadPlane**

Соединения для QuadPlane VTOL перечислены ниже. Для планера конкретной документации и инструкции по сборке см [VTOL Framebuilds](https://docs.px4.io/en/framebuild_vtol/) .

| **Вывод** | **соединение** |
| --- | --- |
| MAIN 1 | Quad двигателя 1 |
| MAIN 2 | Quad двигателя 2 |
| ГЛАВНОЕ 3 | Quad двигателя 3 |
| MAIN 4 | Quad двигателя 4 |
| AUX 1 | левый элерон |
| AUX 2 | правый элерон |
| AUX 3 | Лифт |
| AUX 4 | руль |
| AUX 5 | Дроссельная заслонка (двигатель) |