

# PID 调校经验

## ——21 工作室出品

经历了前两次的过程，从相信要将主乘数的效果转换为主乘数为 1（滑块不动），对应的调整其他参数达到主乘数的效果；到相信主乘数滑块可以改变；再到相信主乘数下的比例并不是最优。经历了不同机型、不同排列组合的尝试。

先观察机架，以此调节纵轴和横轴的比例 宽x有多离谱，机身有多长，狗座上有多重，确定转动惯量  
再调节主乘数 找到最大的D（电机可以承受、不过热）  
再调节P&I 过冲、震荡还是一次不足慢慢补上

对于影 x5v2 这款机架，用默认的 pid 真的很令人惊讶。全 1 就已经很 OK 了，为了提高响应，将主乘数设置为 1.1，仅此而已。

对于酷飞 manta35 机架，这个宽 X 结构有点儿邪乎。纵横比需要更加夸张。然后调整了整体的阻尼，之后又微调了 pitch 的比例阻尼。两者搭配。当然是先凭肉眼可见的定下了纵横比这个大前提。然后再去找主乘数。然后再去调整阻尼。PI 的比例就用默认就好。最后都只要响应再 20ms 以内就可接受。



