

- Если вы видите сильные осцилляции при попытке взлета, уменьшайте все коэффициенты P и D до тех пор, пока аппарат не поднимется в воздух.
- С другой стороны, если аппарат почти не реагирует на управление передаваемое с пульта, увеличивайте коэффициент P .

Коэффициент P (пропорциональный) используется для минимизации ошибки отслеживания и отвечает за скорость отклика, по этому должен быть установлен как можно выше, но без осцилляций.

При настройке коэффициента P пользуйтесь двумя основными наблюдениями:

- Если P слишком большой: вы увидите высокочастотные осцилляции.
- Если P слишком маленький:
 1. Аппарат медленно реагирует на входящее управление
 2. В режиме ACRO аппарат будет постоянно дрейфовать и вам нужно будет его корректировать, чтобы сохранить его уровень.

Коэффициент D (дифференциальный) используется для демпфирования. Этот коэффициент должен быть как можно выше, но таким образом, что бы не было "перестрелов" по управлению.

При настройке коэффициента D пользуйтесь двумя основными наблюдениями:

- Если D слишком большой: моторы могут подергиваться и сильно нагреваться во время полета, поскольку коэффициент D увеличивает шумы управления.
- Если D слишком маленький: возникнут "перестрелы" по входящему управляющему сигналу.

Коэффициент I сохраняет "воспоминания" об ошибке. Это значит, что элемент I увеличивается в случае, если желаемая скорость не устанавливается в течении некоторого времени. Этот параметр важен для режима ACRO, а также оказывает достаточно сильное влияние на режимы POSITION и OFFBOARD.

- Если I слишком большой: вы можете увидеть медленные осцилляции
- Если I слишком маленький: можно заметить ошибку по выполнению управляющего воздействия. Также заниженный коэффициент I замечен на логах, это характеризуется тем, что на графиках желаемая скорость длительное время отличается от фактически