2015.08.11

总结：

能飞，但是油门增量有点快。Yaw非常缓慢的很大圈的变化。

感觉pitch,yaw的kp有点小,ki有点小

或者pitch,yaw的kd有点大了.

Yaw如何控制待考虑

机头方向的左侧防撞圈需要撤掉

落地缓冲架需要修理。

气压计，超声波（吕宪伟拿走了）

瑞萨移植！！！！

地磁怎么用??待考虑。

2015.08.12

遥控器加入yaw….

减小yaw的gro的kd参数…增大kp参数

Rool的kp增大.

Pid加入死区了…之后抖动变厉害了。去掉了积分

2015.08.13

Up: 由0.125增加到0.127.。。目的让他上升再稍微快点。然后在稳态上下调节再快点。

Down：由1变成1.1，目的让他稳态下降快点。。

上限：之前给的420，然后居然一飞就超了（满电），之后一直上升不到稳态，给到419了

下限：由394改到392.