

# F7 SE飞控推荐调参参数

PID 配置文件设置 | Rate 配置文件设置 | **滤波器设置**

**小心:** 当前的滑块位置可能导致起飞失控、电机损坏或飞行器出现其他不安全的行为。请谨慎行事。

更多滤波 | 默认滤波 | 更少滤波

陀螺仪滤波器乘数: 1.5 | D Term 滤波器乘数: 1.3

**独立于 PID 配置文件的滤波器设置** 开启

**陀螺仪低通滤波器**

陀螺仪低通滤波器 1  
 动态 模式  
 375 最低截止频率 [Hz]  
 750 最高截止频率 [Hz]  
 PT1 滤波器类型

陀螺仪低通滤波器 2  
 750 静态截止频率 [Hz]  
 PT1 滤波器类型

陀螺仪陷波滤波器 1

陀螺仪陷波滤波器 2

**动态陷波滤波器**

动态陷波滤波器  
 3 陷波槽数  
 300 Q 因子  
 100 最低频率 [Hz]  
 600 最高频率 [Hz]

**配置文件关联的滤波器设置** 开启

**D Term 低通滤波器**

D Term 低通滤波器 1  
 动态 模式  
 97 最低截止频率 [Hz]  
 195 最高截止频率 [Hz]  
 5 动态曲线 Expo  
 PT1 滤波器类型

D Term 低通滤波器 2  
 195 静态截止频率 [Hz]  
 PT1 滤波器类型

D Term 陷波滤波器

D Term 陷波滤波器

**偏航低通滤波器**

偏航低通滤波器  
 100 静态截止频率 [Hz]

刷新

PID 配置文件设置 | Rate 配置文件设置 | **滤波器设置**

**小心:** 当前的滑块位置可能导致起飞失控、电机损坏或飞行器出现其他不安全的行为。请谨慎行事。

PID profile name

	Proportional	Integral	D Max	Derivative	Feedforward
基本/手动模式					
ROLL	36	95	26	22	150
PITCH	36	95	26	22	150
YAW	28	106	0	0	130

模式: 关闭 | 低 | 默认 | 高

参数	低	默认	高
阻尼: D 增益	1	1	1
跟踪: P & I 增益	1	1	1
摇杆响应: FF 增益	1	1	1
动态阻尼: D Max	1	1	1
漂移-晃动: I 增益	1	1	1
Pitch 阻尼: Pitch:Roll D	1	1	1
Pitch 跟踪: Pitch:Roll P & I & FF	1	1	1
主乘数	1	1	1

**注意:** 滑块已被禁用, 因为当前值已超出了基本模式调整范围。请切换到专家模式以进行更改

自稳/半自稳

模式	强度	转换值
自稳模式	50	
半自稳模式	50	75

角度限制

**PID 控制器设置**

Feed-forward: 5 抖动抑制, 60 平滑度, 关闭 平均, 18 增压, 90 最大速率限制, 0.00 转换阈值

I 值释放: RP 轴, 设定点 类型, 40 截止频率

反重力: 永久启用, 4.4 增益 (Gain)

I 值旋转: 动态 37 增益 (Gain), 阻尼 20 超前

**油门和电机设置**

0 油门增压

100 电机输出限制

40 由于Dshot 回传已关闭, 动态怠速已关闭

电池电压补偿: 100 %

推力线性化: 40 %

TPA Mode	TPA Rate	TPA 起始点
D	0.50	1500

**其他设置**

Disable 电芯数 - 用于自动切换配置文件

刷新

保存