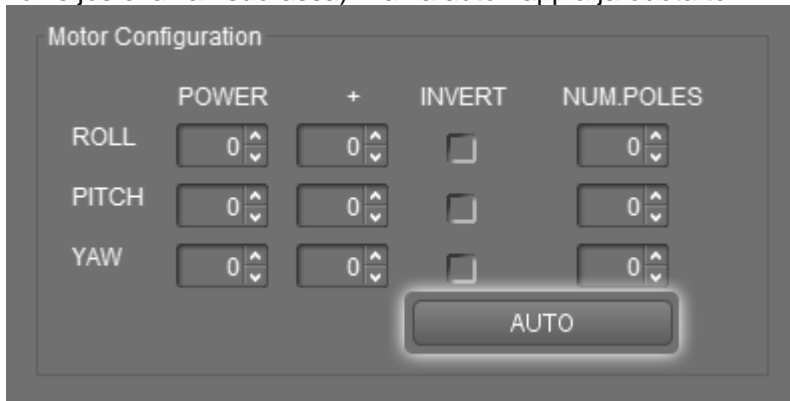


Tarkista että kamera on tasapainotettu gimbaaliin ja kaikki pääsee liikkumaan täysin vapaasti.

Aloitetaan

1. POWER lukemaan, jossa moottori ei ylikuumene (testaa vähintään 5 minuuttia) ja antaa riittävän vääntömomentin pitämään kameraa. Mitä alempi on Power, sitä parempi vakautus, mutta kestää ulkoisia vaikutteita huonommin (esim. huono tasapaino, kitka, ilmavirat jne.)
2. Aseta kaikki arvot (P, I, D) kaikille akseleille 0.
3. Määritä kaikkien moottorien pyörimissuunta ja napojen määrä (jos napojen määrä tiedetään tarkasti, on parempi asettaa se manuaalisesti).
4. Automaattinen asetus: laita gimbaali telineeseen (kopteri) ja aseta kamera käsin vaateriin (ei niin väiks jos ei aivan suorassa). Paina auto nappia ja odota toiminnon loppumista.

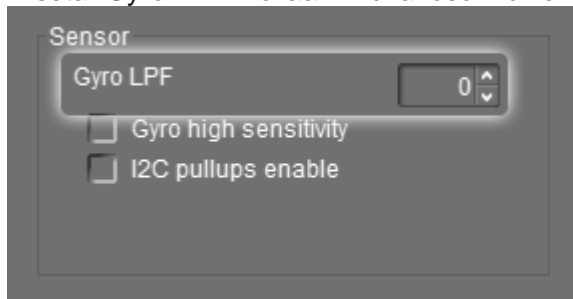


Lopuksi valintaruudut "invert" asetetaan tarvittaessa ja "Num.poles" on asetattu automaattisesti. Voit korjata nämä arvot, jos ne automaattisesti määritettiin virheellisesti. Napaluku yhtä monta moottorin magneetteja. Valmistajat voivat myös määrittää sen mallin nimi. Esimerkiksi - 12N 14P tarkoittaa 14 napaa.

Ennen PID_arvojen säätöä tarkista:

- IMU on määritetty oikein (lue käsikirjasta - "konfigurointi IMU")
- FOLLOW_mode on pois päältä.
- "+" on asetettu 0.
- PWM-taajuus on asetettu oikein (jos haluat muuttaa sitä tulevaisuudessa, sinun on määritettävä uudelleen PID, joten on parempi asettaa sitä ennen).

- Aseta "Gyro LPF" nolnaan "Advanced" välilehti.



On parempi määrittää kukin akseli erikseen alkaen PITCH

5. Aseta "I" pieneen arvoon (jopa 0,05). Hitaasti nosta "P" arvoa. Kun alkaa oskilloida, lisää "D" arvoa vähän kerrallaan, kunnes heilahtelu loppuu. Lisää uudelleen P ja D samalla tavalla. Tavoitteena mahdollisimman korkea "P" ja matala "D" Lopeta kun "D":n nostaminen ei vähennä heiluntaa, vaan vahvistaa heiluntaa.

6. Toista ROLL. Saattaa olla, ROLL-akselin säätäminen aiheuttaa epävakautta PITCH-akselilla. Tässä tapauksessa sinun täytyy vähentää P ja D PITCH-akselilta. Akselien keskinäinen vaikutus näkyy vahvempana, jos gimbaali ei ole rakenteeltaan riittävän jäykkä.

7. Toista sama YAW:lle.

8. Seuraavaksi säädetään "I" arvo alkaen PITCH-akselista. Lisää sitä kunnes värähtely alkaa, sitten pienennä arvoa hieman (voidaan vähentää 20% värinän alkamis arvosta).

9. Toista ROLL ja SUUNTAOHJAUS.

VALAMIS.

Saattaa vaatia lisää työtä, jos gimbaali ei pääse liikkumaan vapaasti tai ei ole tasapainossa.