

RD setting	PID [gain]
-15	0,00200
-14	0,00223
-13	0,00247
-12	0,00270
<b>-11</b>	<b>0,00294</b>
<b>-10</b>	<b>0,00317</b>
-9	0,00340
-8	0,00364
-7	0,00399
-6	0,00422
-5	0,00446
-4	0,00469
-3	0,00492
-2	0,00516
-1	0,00539
0	0,00551
1	0,00573
2	0,00596
3	0,00620
4	0,00643
5	0,00666
6	0,00690
7	0,00713
8	0,00735
9	0,00759
10	0,00783
11	0,00806
12	0,00841
13	0,00863
14	0,00887
15	0,00900

Default vid tidigare flygningar har varit 0,00300. Detta motsvarar 5 "klick" från max med de gränser jag satt på RD på FG8T

FlightMode	Roll	Pitch	Yaw
1)	Attitude	Attitude	AxisLock
2)	Attitude	Attitude	Rate
3)	Rate	Rate	Rate

Roll&Pitch PID i Bank 1 justerat med RD på Tx

