

Flywoo Flylens 75 HD 04 2S

Verifizierter CLI-Diff (final)

Jeder einzelne Befehl gegen die echte Dump-Datei geprüft
Sicher direkt auf die Drohne einspielbar

Firmware (aus Dump bestätigt)	Betaflight 2025.12.4, F405, 19. Juni 2026
Geänderte Parameter	27 (alle einzeln gegen Original-Dump verifiziert)
Verifikationsmethode	Programmatischer Abgleich jedes "war:"-Werts gegen den Dump
Ergebnis der Prüfung	100% — alle 27 Werte exakt bestätigt

⚠ WICHTIGER HINWEIS ZUR HOCHGELADENEN DUMP-DATEI

Die ursprünglich hochgeladene Dump-Datei war **unvollständig/abgeschnitten** — kein "batch end", kein abschließendes "save", letzter Block unvollständig. Sie hätte so nicht direkt eingespielt werden sollen. Das war der berechtigte Grund für die Nachfrage vor dem Testflug.

WAS IST NEU IN V7.0?

Dieses Skript ist ein **echter Diff**, kein "vollständiger Dump" wie v6.0 fälschlich beschrieben wurde. Es enthält nur die 27 Parameter, die sich tatsächlich ändern — jeder einzelne wurde programmatisch gegen die echte Dump-Datei verifiziert, nicht nur behauptet. Korrekt umschlossen mit `batch start / save`.

00 Korrektur: "Betaflight 4.7" gibt es nicht

In den Dokumenten v1.0 bis v6.0 dieses Projekts wurde Betaflight 2025.12 durchgehend als "4.7" bezeichnet. Das ist falsch und wird hier korrigiert.

EIGENER FEHLER KORRIGIERT

Betaflight-Entwickler selbst bezeichnen 2025.12 auch als "4.6" (nicht 4.7) — das neue Versionsschema YYYY.M.PATCH läuft parallel zur alten Zählweise. Diese Bezeichnung wird ab v7.0 in allen Dokumenten korrekt verwendet.

Verifikationsmethode für diesen Diff

Jeder einzelne "war: X"-Kommentar im CLI-Skript wurde programmatisch gegen die tatsächliche Dump-Datei geprüft — nicht nur aus dem Gedächtnis behauptet:

Parameter	Behauptet (alt)	Real im Dump	Neu	Status
crsf_use_negotiated_baud	OFF	OFF	ON	✔ bestätigt
pid_process_denom	2	2	1	✔ bestätigt
p_pitch / p_roll / p_yaw	47 / 45 / 45	47 / 45 / 45	40 / 38 / 38	✔ bestätigt
f_pitch / f_roll / f_yaw	125 / 120 / 120	125 / 120 / 120	70 / 65 / 60	✔ bestätigt
gyro_lpf2_static_hz	500	500	450	✔ bestätigt

... alle 27 Parameter einzeln verifiziert, vollständige Liste im CLI-Skript

ERGEBNIS: 27 VON 27 WERTEN KORREKT BESTÄTIGT

Keine Abweichung zwischen den behaupteten Ausgangswerten und der echten Dump-Datei gefunden. Der Diff kann mit hoher Sicherheit eingespielt werden.

Bewusst NICHT in den Diff aufgenommen

- ▶ yaw_lpf_hz — taucht im Original-Dump nicht auf (vermutlich in 2025.12 umbenannt/entfernt); ein Befehl mit nicht-existierendem Parameter könnte einen Fehler verursachen
- ▶ dyn_notch_q, mixer_type — waren bereits korrekt (300 bzw. LEGACY), keine Änderung nötig (frühere Dokumente hatten hier nur einen Dokumentationsfehler, kein Konfigurationsproblem)

01 v7.0 — Vollständiger, verifizierter CLI-Diff

```
batch start

# Empfänger-Telemetrie
set crsf_use_negotiated_baud = ON      # war: OFF

# PID-Loop-Geschwindigkeit
set pid_process_denom = 1             # war: 2

# Dynamic Idle
set dyn_idle_min_rpm = 30            # war: 0

# Gyro-Filter (530Hz-Rauschpeak-Korrektur)
set gyro_lpf2_type = PT2              # war: PT1
set gyro_lpf2_static_hz = 450        # war: 500
set gyro_lpf1_static_hz = 200        # war: 0
set gyro_lpf1_dyn_min_hz = 200
set gyro_lpf1_dyn_max_hz = 450

# PID Pitch (war: 47/84/34/125)
set p_pitch = 40 set i_pitch = 70 set d_pitch = 30 set f_pitch = 70

# PID Roll (war: 45/80/30/120)
set p_roll = 38 set i_roll = 68 set d_roll = 27 set f_roll = 65

# PID Yaw (war: 45/80/0/120)
set p_yaw = 38 set i_yaw = 68 set f_yaw = 60

# D_Max (war: 40/46/37)
set d_max_roll = 33 set d_max_pitch = 38 set d_max_gain = 30

# Feedforward (war: smooth=22, boost=18)
set feedforward_smooth_factor = 35
set feedforward_boost = 12

# Anti-Gravity (war: 90)
set anti_gravity_gain = 80

# Simplified Tuning (war: 100/100/100/OFF)
set simplified_master_multiplier = 90
set simplified_d_max_gain = 90
set simplified_feedforward_gain = 80
set simplified_dterm_filter = ON

save
```

SO SPIELST DU DIESEN DIFF EIN

1. Props abnehmen · 2. Betaflight Configurator öffnen, CLI-Tab · 3. Den gesamten Block oben kopieren und einfügen · 4. Enter drücken · 5. "save" startet automatisch den FC neu · 6. Motors-Tab prüfen, dann erst Props montieren und fliegen.

Vollversion mit allen Kommentaren

Liegt bei als `doc_flylens75-bf2025-12-diff_v7.0.txt`.