

E1								
# Set	Kp Ki Kd	run	Overshoot (m)	Settling Time (s)	Steady-state Error (m)	RMSE (m)	Max Deviation (m)	IAE (m·s)
1	11.2 0.8 3.2	1	0.033	0.71	0.025	0.031	0.058	0.251
		2	0.238	2.31	0.031	0.076	0.268	0.444
		3	0.238	2.31	0.031	0.076	0.268	0.444
		avg	0.1696666667	1.776666667	0.029	0.061	0.198	0.3796666667
		1	0.134	1.61	0.025	0.049	0.16	0.335
2	6.0 0.05 1	2	0.039	0.51	0.024	0.03	0.063	0.251
		3	0.15	1.65	0.024	0.052	0.174	0.348
		avg	0.1076666667	1.256666667	0.02433333333	0.04366666667	0.1323333333	0.3113333333
		1	0.038	0.39	0.024	0.03	0.062	0.25
		2	0.38	3.19	0.025	0.125	0.405	0.652
3	8.0 0.1 0.8	3	0.308	2.75	0.025	0.095	0.333	0.527
		avg	0.242	2.11	0.02466666667	0.08333333333	0.2666666667	0.4763333333
		1	0.058	0.49	0.025	0.035	0.084	0.293
		2	0.18	2.81	0.025	0.07	0.205	0.476
		3	0.094	1.49	0.025	0.044	0.119	0.338
4	4.0 0.2 0.3	avg	0.1106666667	1.596666667	0.025	0.04966666667	0.136	0.369
		1	0.172	2.09	0.026	0.057	0.198	0.35
		2	0.138	1.91	0.026	0.049	0.164	0.321
		3	0.213	2.29	0.027	0.068	0.24	0.387
		avg	0.1743333333	2.096666667	0.02633333333	0.058	0.2006666667	0.3526666667
E2								
# Set	Kp Ki Kd	Starting Point	Overshoot (m)	Settling Time (s)	Steady-state Error (m)	RMSE (m)	Max Deviation (m)	IAE (m·s)
1	11.2 0.8 3.2	(1,0.7)	0.081	0.65	0.031	0.069	0.112	0.575
2	6.0 0.05 1	(1,0.7)	0.065	0.65	0.024	0.052	0.089	0.089
5	8.0 0.2 2.4	(1,0.7)	0.094	0.71	0.045	0.084	0.139	0.694
E3								
# Set	Noise Amount (pos, angle)	Starting Point	Overshoot (m)	Settling Time (s)	Steady-state Error (m)	RMSE (m)	Max Deviation (m)	IAE (m·s)
2	0.01, 0.005	(1,0.7)	0.103	4.95	0.092	0.112	0.195	0.938
2	0.05 , 0.01	(1,0.7)	0.366	N/A	0.242	0.308	0.608	2.568
2	0.1 , 0.05	(1,0.7)	0.639	N/A	0.734	0.685	1.373	5.671
E3								
Controller	Noise Amount (pos, angle)	Starting Point	Overshoot (m)	Settling Time (s)	Steady-state Error (m)	RMSE (m)	Max Deviation (m)	IAE (m·s)
PID	0.01, 0.005	(1,0.7)	0.103	4.95	0.092	0.112	0.195	0.938
PD	0.01, 0.005	(1,0.7)	0.116	4.83	0.076	0.109	0.193	0.914