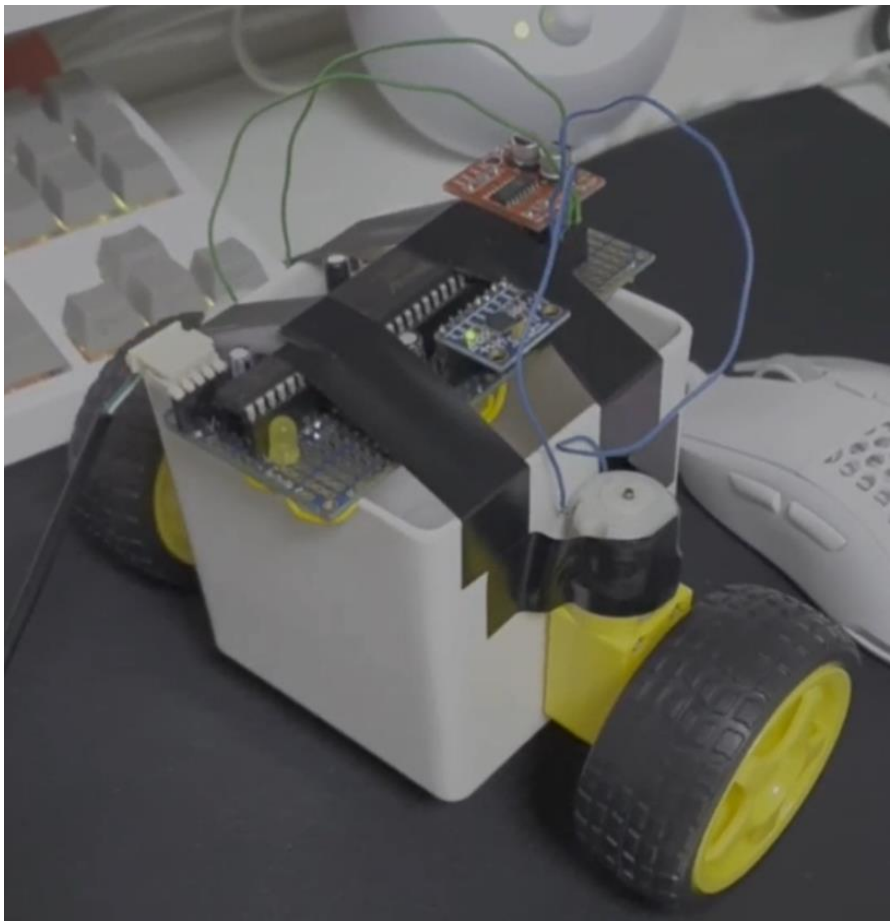


만능기판 납땜 완료



만능기판 납땜이 끝났고 진동이 있지만 적당히 넘어지지 않는 PID 파라미터 값을 찾아서 데모 로봇 작동
현재 주요 이슈는 아직도 자이로센서 쪽에서 오차가 누적되어 로봇을 오래 가동시키면 중심을 잡지 못하고 넘어짐
상보필터와 자이로센서쪽 코드를 다시 수정해봐야 될 것 같음
그 다음으로는 더 안정적으로 서 있을 수 있는 PID 값을 찾아야 함
현재 PID 제어기는 P와 D로만 구성됨
DC모터가 적분기 역할을 하기 때문에 I는 생략함
I를 넣고도 돌려봤는데 큰 차이가 없어서 I는 생략하는 것이 맞는 것 같음

작성자	일자 2023년 6월 12일	확인자	일자 2023년 월 일
	서명 박승재		서명