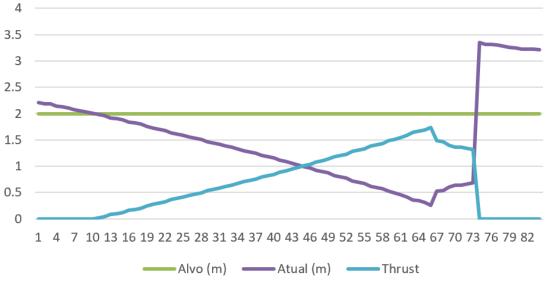


PID controler - P = 1.0 & D = 0.5



Como chegou ao fundo da piscina o sensor começou a ter leituras incorretas. Como podemos analisar a confiança baixou para 0%. PID controler - P = 1.0 & D = 0.5

