Az ventilátor sebességét egy optokapuval figyelem. Az optokapu kimeneti jeléből számítom ki a pillanatbeli RPM értéket, amit az előre beállított alapjellel próbálok egyenlővé tenni PID szabályzással. A PID szabályzó Kc, Ki, Kd értékei, a kívánt RPM tetszőlegesen állíthatóak. A szabályzás hatása, valamint a pillanatbeli jel PWM-je és a ventilátor forgási frekvenciája valós időben követhető a LabView UI-éről.

A szabályzás lehetővé teszi azt is, hogy ha nyomást fejtünk ki a ventillátorra, akkor az nagyobb fordulatszámmal forogjon, hogy tartani tudja az előírt értéket.

A ventilátor sebességét PWM-el változtatom, amit az NI USB 6009-as eszközből vezetek ki.