

5.2) Ich habe zuerst ein einfaches Programm(1.c) zum Messen der Tachosignals + Ausgabe. Dann habe ich ein zweites Programm (2.c) geschrieben um ein PWM Signal zu erzeugen und zu sehen wie der Motor auf die verschiedenen Duty Cycles reagiert.

5.3) Ich habe im Internet nachgeschaut wie ein PID Regler typischerweise implementiert wird und habe einen in C implementiert. Dann habe ich das Programm pidTest.c geschrieben. Ich habe mit den PID Regler getestet, ich bin leider zu keinem vernünftigen Ergebnis gekommen. Mein ISR macht Ausgaben, aber er ignoriert weitere Interrupts bis die Ausgaben erledigt sind.