

LAB05 Report

- <https://youtu.be/nNYZU5M8xDU?feature=shared>

What We've learned in this lab

- 如何調整PID control
- PID control的原理
- PID control 微調的各種階段
- Motor driver與motor的搭配

How you can improve the device and tell us what you did

- 把nano板換成uno板(nano板問題真的好多QQ)
- 把線路加長以避免motor爆轉時不會卡到線
- 在設定ki時，設定只有當error小於某一個threshold時才進行累加，可以避免速度過快

Some feedback for this lab

- nano板問題好像有點多，完成的過程中發生很多奇怪的事情
- 線有點不夠長，導致微調參數時線一直被扯到

Anything related to this lab

- Professor and TA is so handsome.