**NAME**

pid − proportional/integral/derivative controller

**SYNOPSIS**

**loadrt pid [num\_chan=***num* **| names=***name1***[,***name2...***]] [debug=***dbg*]

**DESCRIPTION**

pidは、位置または速度のフィードバックループを制御するために使用される、古典的な比例/積分/微分コントローラーです。 サーボモーターおよびその他の閉ループアプリケーション用。 pidは最大16個のコントローラーをサポートします。 実際にロードされる数は、モジュールがロードされるときに　　num\_chan引数によって設定されます。 または、names =と一意の名前を区切って指定します カンマで。

num\_chan =およびnames =指定子は相互に排他的です。 num\_chan =もnames =も指定されていない場合、デフォルト値は3です。 debugが1に設定されている場合（デフォルトは0）、いくつかの追加のHALパラメーターがエクスポートされます。これはチューニングに役立つ場合がありますが、それ以外の場合は不要です。

**NAMING**

ピン、パラメーター、および関数の名前には、次の接頭辞が付いています。

**pid.N.** for N=0,1,...,num−1 when using **num\_chan=num**

**nameN.** for nameN=name1,name2,... when using **names=name1,name2,...**

pid.N. 以下の説明にフォーマットを示します。

**FUNCTIONS**

**pid.***N***.do−pid−calcs** (uses floating-point) Does the PID calculations for control loop *N*.

**PINS**

**pid.***N***.command** float in

制御ループに必要な（コマンドされた）値。

**pid.***N***.Pgain** float in

比例ゲイン。 結果は、エラーにPgainを掛けたものである出力への寄与になります。

**pid.***N***.Igain** float in

積分ゲイン。 結果は、エラーにIgainを掛けた積分である出力への寄与になります。 たとえば、10秒間続いた0.02のエラーは0.2の積分エラー（errorI）になり、Igainが20の場合、積分項は出力に4.0を追加します。

**pid.***N***.Dgain** float in

微分ゲイン。 結果は、エラーの変化率（導関数）にDgainを掛けたものである出力への寄与になります。 たとえば、0.2秒で0.02から0.03に変化したエラーは、0.05のエラー導関数（errorD）になり、Dgainが5の場合、導関数項は出力に0.25を追加します。

**pid.***N***.feedback** float in

エンコーダーなどのセンサーからの実際の（フィードバック）値。

**pid.***N***.output** float out

モーターなどのアクチュエーターに送られるPIDループの出力。

**pid.***N***.command−deriv** float in

制御ループの目的の（コマンドされた）値の導関数。 信号が接続されていない場合、導関数は数値的に推定されます。

**pid.***N***.feedback−deriv** float in

制御ループの実際の（フィードバック）値の導関数。 信号が接続されていない場合、導関数は数値的に推定されます。 フィードバックが量子化された位置ソース（エンコーダーフィードバック位置など）からのものである場合、エンコーダー（9）またはhostmot2（9）の速度出力など、ここでより適切な速度推定を使用することにより、D項の動作を改善できます。

**pid.***N***.error−previous−target** bit in

モーションコントローラが期待するように、エラー計算には以前の呼び出しのターゲットと現在の位置を使用します。 これにより、速度に依存する追従誤差を排除することにより、トルクモード位置ループおよび大きなIゲインを必要とするループの調整が容易になる場合があります。

**pid.***N***.error** float out

コマンドとフィードバックの差。

**pid.***N***.enable** bit in

trueの場合、PID計算を有効にします。 falseの場合、出力はゼロになり、すべての内部積分器などがリセットされます。

**pid.***N***.index−enable** bit in

index-enableの立ち下がりエッジで、pidは内部コマンド微分推定を更新しません。 エンコーダインデックスパルスを使用するシステムでは、このピンをインデックスイネーブル信号に接続する必要があります。 これが行われず、FF1がゼロ以外の場合、入力コマンドのステップ変更により、PID出力に1サイクルのスパイクが発生します。 -deriv入力の1つだけを使用するシステムでは、これはD項にも影響します。

**pid.***N***.bias** float in

バイアスは、出力に追加される一定量です。 ほとんどの場合、ゼロのままにしておく必要があります。 ただし、サーボアンプのオフセットを補正したり、垂直方向に移動するオブジェクトの重量のバランスをとったりすると便利な場合があります。 出力の他のすべてのコンポーネントと同様に、PIDループが無効になると、バイアスはオフになります。 PIDループが無効になっている場合でもゼロ以外の出力が必要な場合は、外部HALsum2ブロックを追加する必要があります。

**pid.***N***.FF0** float in

ゼロ次フィードフォワード項。 FF0にコマンド値を掛けたものが出力に寄与します。 位置ループの場合、通常はゼロのままにしておく必要があります。 速度ループの場合、FF0は摩擦またはモーターカウンターEMFを補正でき、適切に使用すればより良いチューニングが可能になる場合があります。

**pid.***N***.FF1** float in

一次フィードフォワード項。 FF1にコマンド値の導関数を掛けた出力への寄与を生成します。 位置ループの場合、寄与は速度に比例し、摩擦またはモーターCEMFを補正するために使用できます。 速度ループの場合、加速度に比例し、慣性を補正できます。 どちらの場合も、適切に使用すると、チューニングが向上する可能性があります。

**pid.***N***.FF2** float in

2次フィードフォワード項。 FF2にコマンド値の2次導関数を掛けた出力への寄与を生成します。 位置ループの場合、寄与は加速度に比例し、慣性を補正するために使用できます。 速度ループの場合、寄与はジャークに比例し、通常はゼロのままにする必要があります。

**pid.***N***.FF3** float in

3次フィードフォワード項。 FF3にコマンド値の3次導関数を掛けたものが出力に寄与します。 位置ループの場合、寄与はジャークに比例し、加速中の残留誤差を補正するために使用できます。 速度ループの場合、寄与はsnap（jounce）に比例し、通常はゼロのままにする必要があります。

**pid.***N***.deadband** float in

「許容可能な」エラーの範囲を定義します。 エラーの絶対値が不感帯よりも小さい場合、エラーがゼロであるかのように扱われます。 本質的に量子化されたエンコーダーなどのフィードバックデバイスを使用する場合、コマンドが2つの隣接するエンコーダー値の間にある場合に制御ループが前後にハンチングするのを防ぐために、不感帯は半分のカウントよりわずかに大きく設定する必要があります。 エラーの絶対値が不感帯よりも大きい場合、不感帯のエッジでの伝達関数のステップを防ぐために、ループ計算を実行する前に不感帯の値がエラーから差し引かれます。 （バグを参照してください。）

**pid.***N***.maxoutput** float in

出力制限。 maxoutputがゼロでない限り、出力の絶対値がmaxoutputを超えることはできません。 出力が制限されている場合、ワインドアップとオーバーシュートを防ぐために、エラー積分器は積分する代わりに保持します。

**pid.***N***.maxerror** float in

P、I、およびDに使用される内部エラー変数の制限。エラーが大きい場合（コマンドがステップ変更を行う場合など）に、高いPgain値が大きな出力を生成しないようにするために使用できます。 通常は必要ありませんが、非線形システムを調整するときに役立ちます。

**pid.***N***.maxerrorD** float in

エラー導関数の制限。 Dgain項で使用されるエラーの変化率は、値がゼロでない限り、この値に制限されます。 Dgainの影響を制限し、コマンドやフィードバックのステップによる大きな出力スパイクを防ぐために使用できます。 通常は必要ありません。

**pid.***N***.maxerrorI** float in

エラー積分器の制限。 Igain項で使用されるエラー積分器は、ゼロでない限り、この値に制限されます。 インテグレータのワインドアップと、エラーの発生中または発生後に発生するオーバーシュートを防ぐために使用できます。 通常は必要ありません。

**pid.***N***.maxcmdD** float in

コマンド派生物の制限。 FF1で使用されるコマンド導関数は、値がゼロでない限り、この値に制限されます。 コマンドにステップ変更がある場合に、FF1が大きな出力スパイクを生成するのを防ぐために使用できます。 通常は必要ありません。

**pid.***N***.maxcmdDD** float in

コマンドの二次導関数の制限。 FF2で使用されるコマンドの2次導関数は、値がゼロでない限り、この値に制限されます。 コマンドにステップ変更がある場合に、FF2が大きな出力スパイクを生成するのを防ぐために使用できます。 通常は必要ありません。

**pid.***N***.maxcmdDDD** float in

コマンドの三階導関数の制限。 FF3で使用されるコマンドの3次導関数は、値がゼロでない限り、この値に制限されます。 コマンドにステップ変更がある場合に、FF3が大きな出力スパイクを生成するのを防ぐために使用できます。 通常は必要ありません。

**pid.***N***.saturated** bit out

trueの場合、現在のPID出力は飽和しています。 あれは、

**output** = ± **maxoutput**.

**pid.***N***.saturated−s** float out

**pid.***N***.saturated−count** s32 out

trueの場合、PIDの出力は、この数秒間（saturated-s）または期間（saturated-count）継続的に飽和していました。

**PARAMETERS**

**pid.***N***.errorI** float ro (only if debug=1)

エラーの積分。 これは、出力の積分項を生成するためにIgainを掛けた値です。

**pid.***N***.errorD** float ro (only if debug=1)

エラーの派生物。 これは、出力の微分項を生成するためにDgainを掛けた値です。

**pid.***N***.commandD** float ro (only if debug=1)

コマンドの派生物。 これは、出力の1次フィードフォワード項を生成するためにFF1を掛けた値です。

**pid.***N***.commandDD** float ro (only if debug=1)

コマンドの2次導関数。 これは、出力の2次フィードフォワード項を生成するためにFF2を掛けた値です。

**pid.***N***.commandDDD** float ro (only if debug=1)

コマンドの3次導関数。 これは、出力の3次フィードフォワード項を生成するためにFF3を掛けた値です。

**BUGS**

一部の人々は、デッドバンドは、エラーがデッドバンド内にある場合はゼロとして扱われ、デッドバンド外にある場合は変更されないように実装する必要があると主張します。 これは、不感帯のサイズに等しい伝達関数のステップを引き起こすため、実行されませんでした。 その振る舞いを好む人は、振る舞いを変更するパラメーターを追加するか、独自のバージョンのpidを作成することを歓迎します。 ただし、デフォルトの動作は変更しないでください。

負のゲインは、望ましくない動作につながる可能性があります。 状況によっては、負のFFゲインが理にかなっている可能性がありますが、一般に、すべてのゲインは正である必要があります。 一部の出力が間違った方向にある場合、それを修正するためにゲインを否定するのは間違いです。 代わりに、他の場所でスケーリングを正しく設定してください。