robot@ev3dev:~/lab2$ python3 PID.py

Ki:0.00006

setpoint,Kp,Ki,Kd,dt: 90 3.95 6e-05 1e-05 0.5

t,pos: 0 0

t,pos: 0.5 172

t,pos: 1.0 21

t,pos: 1.5 152

t,pos: 2.0 31

t,pos: 2.5 146

t,pos: 3.0 36

t,pos: 3.5 142

t,pos: 4.0 42

t,pos: 4.5 134

t,pos: 5.0 46

t,pos: 5.5 132

t,pos: 6.0 50

t,pos: 6.5 122

t,pos: 7.0 58

t,pos: 7.5 121

t,pos: 8.0 60

t,pos: 8.5 120

t,pos: 9.0 60

t,pos: 9.5 118

t,pos: 10.0 63

t,pos: 10.5 115

t,pos: 11.0 65

t,pos: 11.5 114

t,pos: 12.0 66

t,pos: 12.5 114

t,pos: 13.0 66

t,pos: 13.5 114

t,pos: 14.0 68

t,pos: 14.5 112

t,pos: 15.0 68

t,pos: 15.5 112

t,pos: 16.0 68

t,pos: 16.5 110

t,pos: 17.0 70

t,pos: 17.5 109

t,pos: 18.0 72

t,pos: 18.5 104

t,pos: 19.0 76

t,pos: 19.5 104

t,pos: 20.0 76

t,pos: 20.5 104

t,pos: 21.0 76

t,pos: 21.5 104

t,pos: 22.0 76

t,pos: 22.5 105

t,pos: 23.0 76

t,pos: 23.5 100

t,pos: 24.0 81

t,pos: 24.5 98

t,pos: 25.0 84

t,pos: 25.5 94

t,pos: 26.0 89

t,pos: 26.5 90

t,pos: 27.0 90

t,pos: 27.5 90

t,pos: 28.0 90

t,pos: 28.5 90

t,pos: 29.0 90

t,pos: 29.5 90

t,pos: 30.0 90

robot@ev3dev:~/lab2$ python3 PID.py

Ki:0.00006

setpoint,Kp,Ki,Kd,dt: 90 3.95 6e-05 1e-05 0.5

t,pos: 0 0

t,pos: 0.5 174

t,pos: 1.0 16

t,pos: 1.5 158

t,pos: 2.0 26

t,pos: 2.5 150

t,pos: 3.0 34

t,pos: 3.5 144

t,pos: 4.0 38

t,pos: 4.5 138

t,pos: 5.0 46

t,pos: 5.5 131

t,pos: 6.0 52

t,pos: 6.5 126

t,pos: 7.0 57

t,pos: 7.5 122

t,pos: 8.0 60

t,pos: 8.5 119

t,pos: 9.0 62

t,pos: 9.5 116

t,pos: 10.0 65

t,pos: 10.5 116

t,pos: 11.0 64

t,pos: 11.5 114

t,pos: 12.0 72

t,pos: 12.5 106

t,pos: 13.0 75

t,pos: 13.5 106

t,pos: 14.0 75

t,pos: 14.5 105

t,pos: 15.0 74

t,pos: 15.5 104

t,pos: 16.0 77

t,pos: 16.5 102

t,pos: 17.0 79

t,pos: 17.5 101

t,pos: 18.0 79

t,pos: 18.5 100

t,pos: 19.0 81

t,pos: 19.5 98

t,pos: 20.0 84

t,pos: 20.5 93

t,pos: 21.0 90

t,pos: 21.5 90

t,pos: 22.0 90

t,pos: 22.5 90

t,pos: 23.0 90

t,pos: 23.5 90

t,pos: 24.0 90

t,pos: 24.5 90

t,pos: 25.0 90

t,pos: 25.5 90

t,pos: 26.0 90

t,pos: 26.5 90

t,pos: 27.0 90

t,pos: 27.5 90

t,pos: 28.0 90

t,pos: 28.5 90

t,pos: 29.0 90

t,pos: 29.5 90

t,pos: 30.0 90