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

**Ki:0.00008**

**setpoint,Kp,Ki,Kd,dt: 90 3.95 8e-05 1e-05 0.5**

t,pos: 0 0

t,pos: 0.5 172

t,pos: 1.0 21

t,pos: 1.5 151

t,pos: 2.0 33

t,pos: 2.5 143

t,pos: 3.0 41

t,pos: 3.5 137

t,pos: 4.0 45

t,pos: 4.5 133

t,pos: 5.0 50

t,pos: 5.5 130

t,pos: 6.0 51

t,pos: 6.5 127

t,pos: 7.0 56

t,pos: 7.5 122

t,pos: 8.0 59

t,pos: 8.5 121

t,pos: 9.0 61

t,pos: 9.5 117

t,pos: 10.0 67

t,pos: 10.5 111

t,pos: 11.0 70

t,pos: 11.5 110

t,pos: 12.0 71

t,pos: 12.5 108

t,pos: 13.0 77

t,pos: 13.5 102

t,pos: 14.0 79

t,pos: 14.5 100

t,pos: 15.0 81

t,pos: 15.5 97

t,pos: 16.0 85

t,pos: 16.5 94

t,pos: 17.0 87

t,pos: 17.5 91

t,pos: 18.0 91

t,pos: 18.5 91

t,pos: 19.0 91

t,pos: 19.5 91

t,pos: 20.0 91

t,pos: 20.5 91

t,pos: 21.0 91

t,pos: 21.5 91

t,pos: 22.0 91

t,pos: 22.5 91

t,pos: 23.0 91

t,pos: 23.5 91

t,pos: 24.0 91

t,pos: 24.5 91

t,pos: 25.0 91

t,pos: 25.5 91

t,pos: 26.0 91

t,pos: 26.5 91

t,pos: 27.0 91

t,pos: 27.5 91

t,pos: 28.0 91

t,pos: 28.5 91

t,pos: 29.0 89

t,pos: 29.5 89

t,pos: 30.0 89

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

**Ki:0.00008**

**setpoint,Kp,Ki,Kd,dt: 90 3.95 8e-05 1e-05 0.5**

t,pos: 0 0

t,pos: 0.5 172

t,pos: 1.0 23

t,pos: 1.5 152

t,pos: 2.0 32

t,pos: 2.5 145

t,pos: 3.0 38

t,pos: 3.5 139

t,pos: 4.0 45

t,pos: 4.5 132

t,pos: 5.0 51

t,pos: 5.5 127

t,pos: 6.0 53

t,pos: 6.5 127

t,pos: 7.0 54

t,pos: 7.5 125

t,pos: 8.0 57

t,pos: 8.5 123

t,pos: 9.0 59

t,pos: 9.5 121

t,pos: 10.0 61

t,pos: 10.5 112

t,pos: 11.0 71

t,pos: 11.5 109

t,pos: 12.0 72

t,pos: 12.5 109

t,pos: 13.0 72

t,pos: 13.5 109

t,pos: 14.0 73

t,pos: 14.5 106

t,pos: 15.0 73

t,pos: 15.5 107

t,pos: 16.0 73

t,pos: 16.5 108

t,pos: 17.0 71

t,pos: 17.5 107

t,pos: 18.0 74

t,pos: 18.5 107

t,pos: 19.0 73

t,pos: 19.5 107

t,pos: 20.0 73

t,pos: 20.5 106

t,pos: 21.0 75

t,pos: 21.5 105

t,pos: 22.0 76

t,pos: 22.5 103

t,pos: 23.0 78

t,pos: 23.5 101

t,pos: 24.0 80

t,pos: 24.5 100

t,pos: 25.0 81

t,pos: 25.5 99

t,pos: 26.0 81

t,pos: 26.5 99

t,pos: 27.0 81

t,pos: 27.5 97

t,pos: 28.0 88

t,pos: 28.5 89

t,pos: 29.0 89

t,pos: 29.5 89

t,pos: 30.0 89

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

**Ki:0.00008**

**setpoint,Kp,Ki,Kd,dt: 90 3.95 8e-05 1e-05 0.5**

t,pos: 0 0

t,pos: 0.5 174

t,pos: 1.0 20

t,pos: 1.5 151

t,pos: 2.0 32

t,pos: 2.5 143

t,pos: 3.0 40

t,pos: 3.5 139

t,pos: 4.0 46

t,pos: 4.5 130

t,pos: 5.0 52

t,pos: 5.5 126

t,pos: 6.0 57

t,pos: 6.5 122

t,pos: 7.0 60

t,pos: 7.5 118

t,pos: 8.0 64

t,pos: 8.5 114

t,pos: 9.0 66

t,pos: 9.5 112

t,pos: 10.0 68

t,pos: 10.5 110

t,pos: 11.0 71

t,pos: 11.5 110

t,pos: 12.0 69

t,pos: 12.5 111

t,pos: 13.0 70

t,pos: 13.5 110

t,pos: 14.0 71

t,pos: 14.5 108

t,pos: 15.0 76

t,pos: 15.5 104

t,pos: 16.0 76

t,pos: 16.5 105

t,pos: 17.0 75

t,pos: 17.5 104

t,pos: 18.0 77

t,pos: 18.5 103

t,pos: 19.0 78

t,pos: 19.5 100

t,pos: 20.0 82

t,pos: 20.5 96

t,pos: 21.0 87

t,pos: 21.5 91

t,pos: 22.0 91

t,pos: 22.5 91

t,pos: 23.0 91

t,pos: 23.5 91

t,pos: 24.0 91

t,pos: 24.5 91

t,pos: 25.0 91

t,pos: 25.5 91

t,pos: 26.0 91

t,pos: 26.5 91

t,pos: 27.0 91

t,pos: 27.5 91

t,pos: 28.0 91

t,pos: 28.5 91

t,pos: 29.0 91

t,pos: 29.5 91

t,pos: 30.0 91

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

Ki:0.00008

setpoint,Kp,Ki,Kd,dt: 90 3.95 8e-05 1e-05 0.5

t,pos: 0 0

t,pos: 0.5 173

t,pos: 1.0 27

t,pos: 1.5 149

t,pos: 2.0 33

t,pos: 2.5 146

t,pos: 3.0 37

t,pos: 3.5 141

t,pos: 4.0 45

t,pos: 4.5 131

t,pos: 5.0 52

t,pos: 5.5 127

t,pos: 6.0 55

t,pos: 6.5 123

t,pos: 7.0 59

t,pos: 7.5 121

t,pos: 8.0 61

t,pos: 8.5 117

t,pos: 9.0 65

t,pos: 9.5 113

t,pos: 10.0 69

t,pos: 10.5 111

t,pos: 11.0 71

t,pos: 11.5 109

t,pos: 12.0 71

t,pos: 12.5 109

t,pos: 13.0 71

t,pos: 13.5 107

t,pos: 14.0 73

t,pos: 14.5 106

t,pos: 15.0 73

t,pos: 15.5 107

t,pos: 16.0 73

t,pos: 16.5 107

t,pos: 17.0 73

t,pos: 17.5 106

t,pos: 18.0 74

t,pos: 18.5 105

t,pos: 19.0 77

t,pos: 19.5 102

t,pos: 20.0 78

t,pos: 20.5 101

t,pos: 21.0 79

t,pos: 21.5 102

t,pos: 22.0 79

t,pos: 22.5 101

t,pos: 23.0 79

t,pos: 23.5 101

t,pos: 24.0 79

t,pos: 24.5 101

t,pos: 25.0 79

t,pos: 25.5 101

t,pos: 26.0 79

t,pos: 26.5 101

t,pos: 27.0 79

t,pos: 27.5 101

t,pos: 28.0 79

t,pos: 28.5 101

t,pos: 29.0 79

t,pos: 29.5 101

t,pos: 30.0 79

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

**Ki:0.00008**

**setpoint,Kp,Ki,Kd,dt: 90 3.95 8e-05 1e-05 0.5**

t,pos: 0 0

t,pos: 0.5 173

t,pos: 1.0 19

t,pos: 1.5 155

t,pos: 2.0 30

t,pos: 2.5 143

t,pos: 3.0 41

t,pos: 3.5 137

t,pos: 4.0 45

t,pos: 4.5 133

t,pos: 5.0 55

t,pos: 5.5 119

t,pos: 6.0 60

t,pos: 6.5 119

t,pos: 7.0 61

t,pos: 7.5 117

t,pos: 8.0 64

t,pos: 8.5 115

t,pos: 9.0 65

t,pos: 9.5 115

t,pos: 10.0 66

t,pos: 10.5 112

t,pos: 11.0 69

t,pos: 11.5 111

t,pos: 12.0 70

t,pos: 12.5 109

t,pos: 13.0 73

t,pos: 13.5 107

t,pos: 14.0 73

t,pos: 14.5 107

t,pos: 15.0 73

t,pos: 15.5 109

t,pos: 16.0 71

t,pos: 16.5 108

t,pos: 17.0 73

t,pos: 17.5 106

t,pos: 18.0 74

t,pos: 18.5 105

t,pos: 19.0 76

t,pos: 19.5 103

t,pos: 20.0 78

t,pos: 20.5 101

t,pos: 21.0 81

t,pos: 21.5 95

t,pos: 22.0 89

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