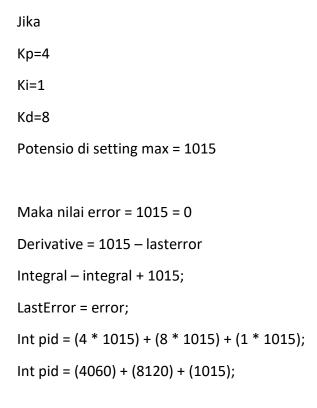
PUNGKÝ ARDIÝANSAH (6702190032) ZULFIRA INDAH ASTUTE (6702194085) D3TK-43-02

1. Buat Penjelasan dari simulasi perhitungan PID & Coba lakukan modifikasi Konstanta KP, KI, KD dan jelaskan perubahan respon nya yang ada di link ini

Jadi untuk melakukan perhitungan semua tergantung dari potensiometer karena potensio meter untuk menghitung setpoint sehingga bisa mendapatkan nilai error nilai, jadi nilai error sudah bisa mendapatkan nilai derivative dan integral



Sehingga pid = 13,195 tetapi angka ini melebihi karena angka maksimal nya 255

PUNGKÝ ARDIÝANSAH (6702190032) ZULFIRA INDAH ASTUTE (6702194085) D3TK-43-02

2. Duplikat project di tinkercad tadi. Kemudian coba implementasikan hasil perhitungan PID untuk mengendalikan Motor DC. Berikan penjelasan & tuliskan link project tinkercad kalian.

https://www.tinkercad.com/things/4ehjTbhZtEg-smooth-krunk/editel?sharecode=PkEfY38kITeMjQNKu9QEX3gYCUZ5vxuUQkva8enDpTQ

