Istmy fathan T 6702194084 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

Saya ubah menjadi kp = 3, ki = 2, kd = 4;

Setting max potensio = 1023

Nilai error - 1023 0 9

Derivative = 1023 - lasterror

Integral - integral + 1023

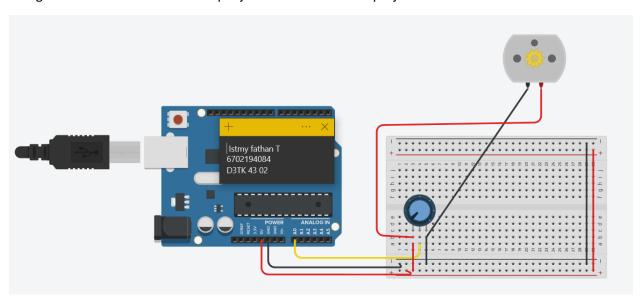
Lasterror= error;

Int pid = (kp*error(+(kd*derivative) + (ki*integral)

Hasil:

Int pid = (3*1023)+(2*1023)+(4*1023)

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/fw7rphJNyAj-powerful-turing-leelo/editel?sharecode=r3DNKZtMhDlp73TJ9B8-bLBkOb4XRPXZWB Z4b59ZHo

jadi ketika diputtar ke kiri potensio nya, nilainya akan naik dan jika di putar ke kkanan nilainya akan semakin turun

dikumpulkan bentuk PDF.

Nama File: Praktikum Mandiri - PID.pdf

Dikumpulkan di GITHUB.