Las características físicas de cada motor son distintos, e incluso las características de los componentes de las etapas de potencia también son distintos

Esto implica que el margen mínimo para arrancar el motor y los márgenes de potencia sumistrada también son distintos y dependen de las características de los motores

2

0.2

0.1

2

0,2

0,1

2

0.2

2

1.5

0.2

0.2

1

0.2

0.2

1.5

0.2

0.2

Cuando error < 25 kp = kp/2

Al redudir KP la respuesta del PID a las compensaciones por desvío de ratio entre ruedas es menor y se mantiene la estabilidad a corto-medio plazo, pero a largo plazo el PID se sobrepone y debido a la diferente respuesta de los motores se acaba descompensando. Con 3700 pulsos hay 70 de diferencia