0.1 PID CONTROL

text for some intro to new lecture unit

0.1.1 Tasks:

```
1. <++>
```

```
2. <++>
```

```
void zapornicaDol_PID(){
1
2
        zapornicaDol();
3
         int orientacija = analogRead(A0);
4
         //PI regulacija
5
6
         int P = 0;
7
         float I = 0;
8
9
        while (orientacija > spodnja_meja){
          orientacija = analogRead(A0);
10
           P = orientacija - spodnja_meja;
11
12
           I += 0.001 * P;
13
           int moc_motorja = P+I;
           if (moc_motorja > 255) moc_motorja = 255;
14
15
           analogWrite(6, moc_motorja);
           Serial.print("0,1023,"); Serial.print(orientacija); Serial.print(",");
16
              Serial.println(spodnja_meja);
17
        }
18
        zapornicaStop();
19
```

3. <++>

0.1.2 Questions:

```
1. <++>
```

2. <++>

3. <++>

0.1.3 Summary:

0.1.3.1 <++>

dr. David Rihtaršič

0.1.4 Issues:

0.1.4.1 <++>

dr. David Rihtaršič