

0.1 PID CONTROL

text for some intro to new lecture unit

0.1.1 Tasks:

1. <++>
2. <++>

```
1  void zapornicaDol_PID(){
2      zapornicaDol();
3      int orientacija = analogRead(A0);
4
5      //PI regulacija
6      int P = 0;
7      float I = 0;
8
9      while (orientacija > spodnja_meja){
10         orientacija = analogRead(A0);
11         P = orientacija - spodnja_meja;
12         I += 0.001 * P;
13         int moc_motorja = P+I;
14         if (moc_motorja > 255) moc_motorja = 255;
15         analogWrite(6, moc_motorja);
16         Serial.print("0,1023,");Serial.print(orientacija);Serial.print(",");
17             Serial.println(spodnja_meja);
18     }
19     zapornicaStop();
20 }
```

3. <++>

0.1.2 Questions:

1. <++>
2. <++>
3. <++>

0.1.3 Summary:

0.1.3.1 <++>

0.1.4 Issues:

0.1.4.1 <++>