|  |  |
| --- | --- |
| Giá trị sensor | Giá trị tương ứng |
| 001100 | 0 |
| 000100 | 1 |
| 001000 | -1 |
| 000110 | 2 |
| 011000 | -2 |
| 000010 | 3 |
| 010000 | -3 |
| 000011 | 4 |
| 110000 | -4 |
| 000001 | 5 |
| 100000 | -5 |
| 000000 | -6 |

double kp = 5 , ki = 1 , kd = 1; // modify for optimal performance

void calculate\_pid()

{

P = error;

I = I + error;

D = error – previous\_error;

PID\_value = (Kp\*P) + (Ki\*I) + (Kd\*D);

previous\_error=error;

}

Lech = PID\_value / 5;

Ví dụ hiện tại lệch 1, nhưng tính ra 1.4 -> Dự đoán sai số tiếp theo quay sẵn