

1. karena potensio meter untuk mengitung setpoint sehingga dapat mendapatkan nilai error nilai error jika sudah dapat bisa mendapatkan nilai derivative dan integral jika

kp=10 ki=5 kd=4 potensio di seting max = 1015 maka

nilai error = $1015 - 0$ derivative =

$1015 - \text{lasterror}$ integral =

integral + 1015; lastError =

error;

int pid = (kp * error) + (kd * derivative) + (ki * integral); hasilnya int

pid = $(10 * 1015) + (4 * 1015) + (5 * 1015)$; int

pid = $(10150) + (4060) + (5075)$;

sehingga pid = 19.285

jadi hal saya ubah hanya analogRead(A0)/4 lalu

saya ubah mengikuti modul kp=20 ki=20 kd=5

potensio di seting max = 253

maka

nilai error = $253 - 0$ derivative =

$253 - \text{lasterror}$ integral =

integral + 253; lastError =

error;

int pid = (kp * error) + (kd * derivative) + (ki * integral); hasilnya int

pid = $(10 * 253) + (4 * 253) + (5 * 253)$;

int pid = $(2530) + (1012) + (1265)$; sehingga

pid = 4807

2. <https://www.tinkercad.com/things/k2hS1GRpTsD-exquisite-jaagub-leelo/editel?sharecode=wPHq4QfQmoT2A8UGK3gwCJGnWF9DBZVu3wswljth-s>

