

PID - Controller

Inhaltsverzeichnis

- PID - Controller
 - Inhaltsverzeichnis
 - Historie
 - Allgemeines
 - Soll-Wert
 - IST-Wert
 - PID-Loop
 - P-Term (Proportionaler Fehler)
 - I-Term (Integraler Fehler)
 - D-Term Derivativer-Wert (Vorhersage)
 - Looptime (d/t)

{{TOC}}

Historie

Version	Datum	Inhalt
0.1	August 2020	initial

Allgemeines

Berechnung des Fehlerwertes zwischen dem SOLL und IST-Wert Der jeweilige Fehlerwert wird mit einer Konstanten (K_p , K_i , K_d) ¹ multipliziert. Die Summe aller der Fehler ergibt den Gesamt Fehler PIDError

Soll-Wert

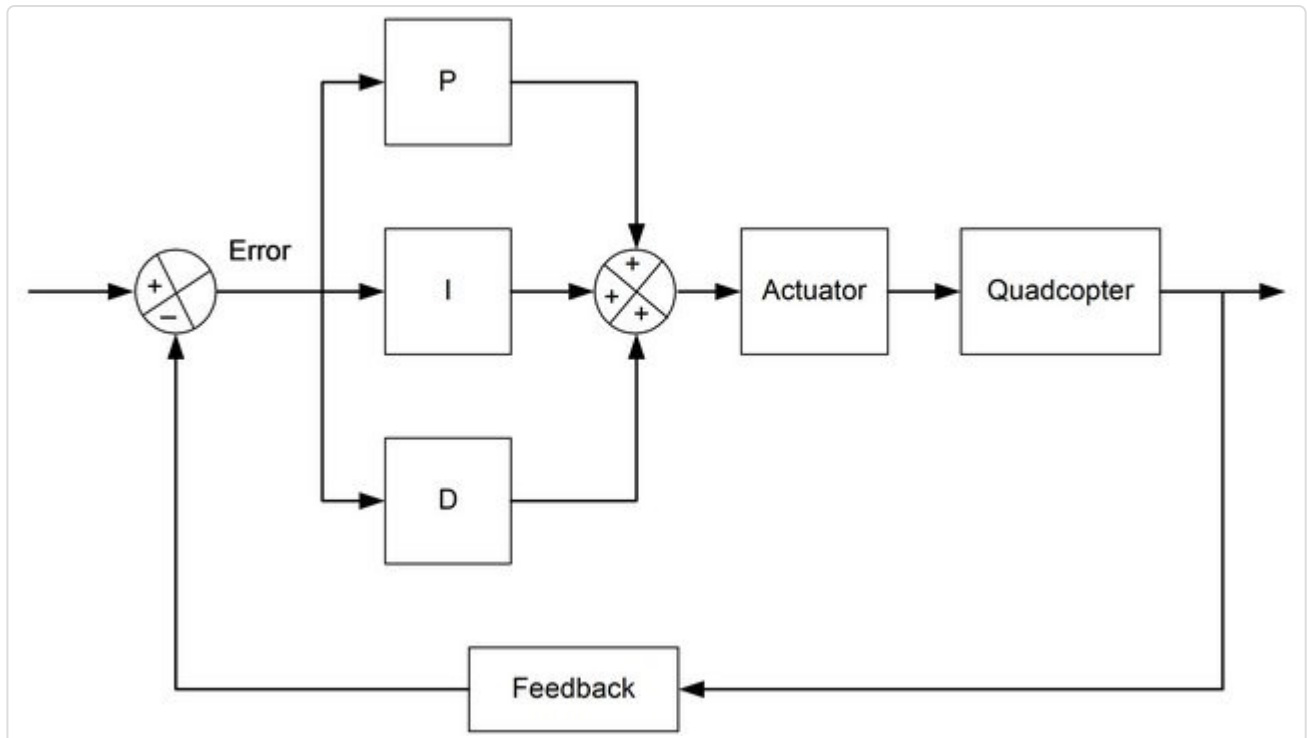
In Falle von Coptern ist der Sollwert, der Wert der durch die Gimbals vorgegeben wird (RC-Command). Entspricht also dem Zielwert, den der Copter erreichen soll (z.B. der Copter soll ein Rolle mit 700deg/sec durchführen.

IST-Wert

Ist der Wert, der durch das Gyro über alle drei Achsen gemessen wurde

Soll & IST werden in der PID-Loop kontinuierlich gelesen und ausgewertet. Signale werden geglättet und gefiltert. Das Endresultat entspricht für die aktuelle Zeiteinheit (d/t) den anliegenden PID-Error ²

- P proportionaler Anteil
- I integraler Anteil
- D derivativer Anteil



PID-Loop

Die PID-Loop in Betaflight beinhaltet (für **alle** Achsen) folgende Punkte (vereinfachte Darstellung und nicht 100% vollständig). Die PID-Loop beschreibt auch die maximale Looptime

```
graph LR
    classDef LP fill:#f96
    class LP
    LP --> Start((Start d/t))
    LP --> End((End))
    RC[RC-Cmd] --> RPM[RPM-Tele]
    RPM --> GF[GY(Gyro)]
    GF --> DT[DT(DTerm)]
    DT --> MIX[MIX(Mixer)]
    MIX --> MOT[MOT(Motoren)]
    MOT --> End
    RC --> SM[SM(Smoothing)]
    SM --> PERR[PERR(PID-Error)]
    PERR --> PID[PID(P-I-D-Terms)]
    PID --> PSUM[PSUM(PID-Sum)]
    PSUM --> MIX
    subgraph PIDCTRL [PID-Controller]
        PERR --> PID
        PID --> PSUM
    end
```

P-Term (Proportionaler Fehler)

Der PTerm versucht den proportionalen Fehler möglichst schnell auf 0 zu reduzieren.

Vereinfacht gesagt: Wie hart der FC daran arbeitet den Fehler zu korrigieren. Je höher der PTerm um so schärfer ist die Reaktion. Ein zu hoher PTerm führt aber zu Oszillation und Überspringen.

Eingabewerte:

- SOLL ist der RC-Command Wert (Stick)
- IST ist der GYRO Wert

Beispiel:

```

Kp = 0.2
Input = 100
GYRO = 60
Perr = Kp * (60-100) => 8

```

I-Term (Integraler Fehler)

Ist eine Aufsummierung aller bis dato aufgetretenen Fehler über die Zeit (d/t).

Mit dem ITerm wird eingestellt wie hart/schnell der FC reagieren soll gegen Umwelteinflüsse (z.B. Wind) um eine definierte Lage/Höhe beizubehalten.

Somit wird ein stetiger Fehler, der anliegt und durch den P-Wert nicht korrigiert werden konnte, durch den I-Wert kompensiert, um den Gesamtfehler möglichst schnell auf 0 zu bringen.

ITerm: Driftet der Copter ohne Steuerbefehl, dann den ITerm erhöhen.

Musst man sehr häufig die Flugbahn korrigieren (besonderen bei höheren Throttle) dann ist der ITerm zu niedrig

Beispiel:

Wenn bei schnellen Throttle-Bewegungen der Copter nicht stabil bleibt, ist häufig der ITerm zu niedrig.

d/t = Zeiteinheit – im Beispiel gehen wir von 1 aus (einfacher zu rechnen)

Im Beispiel gehen wir davon aus, dass lerrSum = -1 ist

```

Ki = 0.02
Input = 100
Gyro = 80
lerrSum = lerrSum + (80-100)
lerr = Ki * lerrSum * d/t
lerr = 0,02 * -1 * 1
lerr = -0,02

```

D-Term Derivativer-Wert (Vorhersage)

Der DTerm ist im Prinzip der Gegenpart zum PTerm und versucht eine Vorhersage zu treffen, wie der Fehlerwert in der Zukunft ist und versucht diesem entgegen zu wirken.

P & D hängen eng beieinander.

Der DTerm ist ein Dämpfungsglied für ein Überkorrigieren des P-Reglers und versucht „Overshoots“ zu minimieren. Ähnlich einem Schock-Absorber.

Den DTerm erhöhen kann eine Oszillation mehr glätten. Zu hohe DTerm führen aber zu heißen Motoren und können bis zur Zerstörung des ESCs oder des Motors führen.

Extensive D-Werte führen auch zu einer Verminderung des Anspruchverhaltens des Copters.

Im Beispiel gehen wir davon aus, dass $DerrAlt = -4$ ist

$Kd = 0.1$

$Input = 100$

$Gyro = 80$

$DerrTmp = (80 - 100) - DerrAlt = -16$

$Derr = Kd * (-16) * d/t$

$Derr = -1.6$

Looptime (d/t)

Den Zyklus den der PID-Controller benötigt das Eingangssignal (Eingangswert) und der daraus resultierenden Kalkulation und einen Ausgabewert zu berechnen bezeichnet man als „Loop“.

Die dazu benötigte Zeit wird „Looptime“ genannt Looptime wird in ms (Millisekunden) berechnet bzw. in Hz

$1 \text{ sek} = 1000 \text{ ms} = 1 \text{ Hz} = 1 \text{ Zyklus}$

$1 \text{ ms} = 0.001 \text{ sek} = 1 \text{ KHz}$

4k Looptime = 4000x die Loop durchlaufen pro Sekunde

Daher ist es auch wichtig, dass man in BF die Looptime so einstellt das der FC dies auch verarbeiten kann ohne Fehlberechnungen durchzuführen

Beispiel FC F405 4KHz = 4000 Loops pro Sekunde - das schafft der FC problemlos 8KHz = 8000 Loops ist für einige F4 FCs zu viel, wenn zusätzliche Filter eingeschaltet wurden. Bei F7 FCs ist 8K typisch.

1. Fehlerkonstanten, werden pro Achse in BF eingestellt. ↵

2. PID-Error, Summe aller anliegenden Fehlersignale. [^DT] : empty ↵

Hsgyq i r x e n s r f y n x { n t Q o H s g w , l x t > 3 { { 2 i o h s g w 2 s k 3 y w n k [m h q n p , l x t w 3 k n t y f 2 j s q 3 k v w x p e f w 2 o h s g w l { m h q n p x l i q i f } K v w x P e f w 2