1. ב- PID את משתנה האינטגרציה double LeftIntegration, RightIntegration; יש להגביל מאחר ושגיאה לאורך זמן גורמת לסכימה ארוכה שלוקח זמן רב לתקנה (לדוגמה הפסקת מתח הספק של המנועים למספר שניות ואז חיבורו מחדש גורם לסכימה ממש גדולה של שגיאה)
   1. הייתי מגביל לעד מקסימום עוצמת המנוע כלומר ל- power המקסימאלי)
2. בסיום חישוב השגיאה של ה- PID של הגלגלים יש להגביל את התוצאה למקסימום ה- power, נוצר מצב בו הערך היה גדול מלהיות מוכל במשתנה int power שהוא ב- Uno 16 סיביות ולכן התקבל מספר שלילי והיפוך בכיוון