1. Generalno o PID regulatoru – primer iz servoa
2. Kakav smo pid mi napravili
3. Dijagram toka I opis moje realizacije
4. Moj pokusaj uvidjenja korekcije

Sta je ustvari moja ideja – ideja je da postoji PID koji juri reference. Druga ideja je da postoji generator reference.

Jas am napravio generator reference preko tajmera. S tim sto ja reference uvecavam uvek za +1 samo sto brzinu uvecavanja menjam – tako efektivno imam profil.

Drugi, jednostavniji pristup bi bio da ja imam jedan tajmer koji stalno radi update reference na novu vrednost. Dakle na primer svakih 10ms on menja reference. E sad for a je kako zadati profil. Tajmer kao da mi daje vremensku osu sa nekom rezolucijom, dakle tajmer daje t. A ja treba za svako novo t da vidim kolika je brzina tj. Prirastaj pozicije za to t I da za toliko uvecam reference.

Primer ubrzavanja. Neka bude neki proizvoljan oblik. Logicno je da se svi profile zadaju u vremenu. To znaca da ja za svako kretanje mogu da definisem tabelu koja je recimo profil za T0 sekundi. Na primer 3 sekunde. I u toj tabeli onda imam T0/t entrija.