

1 PID CONTROL

text for some intro to new lecture unit

1.1 Tasks:

1. <++>
2. <++>

```
1 void zapornicaDol_PID(){
2   zapornicaDol();
3   int orientacija = analogRead(A0);
4
5   //PI regulacija
6   int P = 0;
7   float I = 0;
8
9   while (orientacija > spodnja_meja){
10    orientacija = analogRead(A0);
11    P = orientacija - spodnja_meja;
12    I += 0.001 * P;
13    int moc_motorja = P+I;
14    if (moc_motorja > 255) moc_motorja = 255;
15    analogWrite(6, moc_motorja);
16    Serial.print("0,1023,");Serial.print(orientacija);Serial.print(",");
17    Serial.println(spodnja_meja);
18  }
19  zapornicaStop();
}
```

3. <++>

1.2 Questions:

1. <++>
2. <++>
3. <++>

!

1.3 Summary:

1.3.1 <++>

1.4 Issues:

1.4.1 <++>