

マイコンカーとロボトレースの兼用マシンにするには (1)

PDのパラメータしだいで、何とかなるでしょう。

標準 mini_mcr2.c



センサをデジタル読みする

mini_mcr2_pd4.c



センサをアナログ読みする

analogmini_mc2_pd.c

Kp	Ki	Kd	T
130	0	400	1



Kp	Ki	Kd	T
130	0	400	1

センサをデジタル読みする

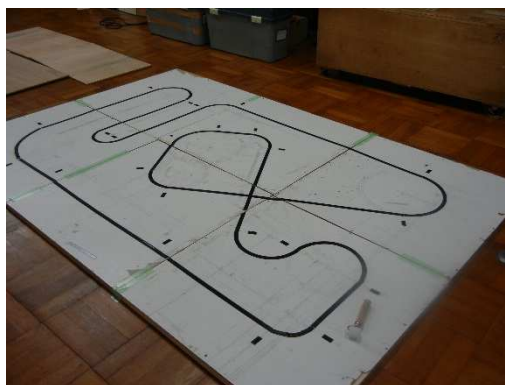
mini_mcr2_pd4.c



センサをアナログ読みする

analogmini_mc2_pd.c

Kp	Ki	Kd	T
355	0	700	1



パラメータが決まりません。
悪戦苦闘中