

ミニマイコンカーとロボットレーサ兼用マシンにするには (1)

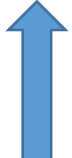
PDのパラメータしだいで、何とかなるでしょう。

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

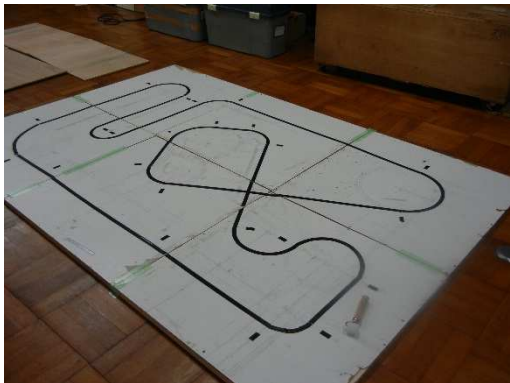
mini_mcr2_pd4.c



センサをアナログ読みする

analogmini_mc2_pd.c

Kp	Ki	Kd	T
355	0	700	1



改良 2 版
MaxPower = 9000;

Kp	Ki	Kd	T
280	0	600	1

改良 1 版
MaxPower = 7000;

Kp	Ki	Kd	T
280	0	600	1

兼用マシン、無事ソフト完成。
改良 1 版と 2 版の 2 台とも、マイコンカー、ロボットレーサコース
完走しました。(速くはありませんが)