

## Siti web consigliati per la robotica con lego Mindstorms:

Lezioni in italiano su tutti gli argomenti necessari per gestire motori, sensori ecc.

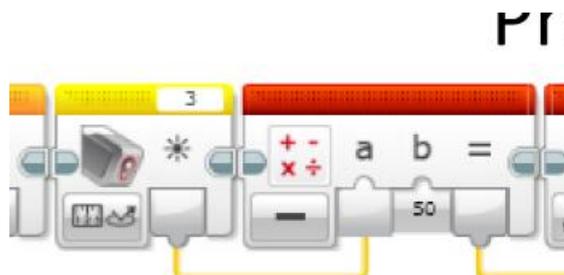
<https://ev3lessons.com/it/>

Seguilinea base con controllo PID con target e un solo sensore:

<https://ev3lessons.com/en/ProgrammingLessons/advanced/LineFollower.pdf#>

Nella realizzazione si consiglia di togliere il controllo Integrativ. Quindi, sarà solo controllo PD.

Inserire il secondo sensore e portare l'uscita al posto del valore 50 (b) vedi immagine sotto



**Per maggior chiarezza vedi video dal min 3:**

<https://builderdude35.com/2018/11/29/2-sensor-pid-line-follower-the-most-efficient-ev3-line-follower/>

Una volta realizzato il programma modificare i valori delle costanti Kp e Kd (prima Kp e poi Kd) per la correzione dell'errore di traiettoria... Modifico Kp con Kd =0 ...

Il robot oscillerà molto nella correzione; una volta trovato l'equilibrio, si interviene su Kd per attenuare le oscillazioni.

Buon Lavoro