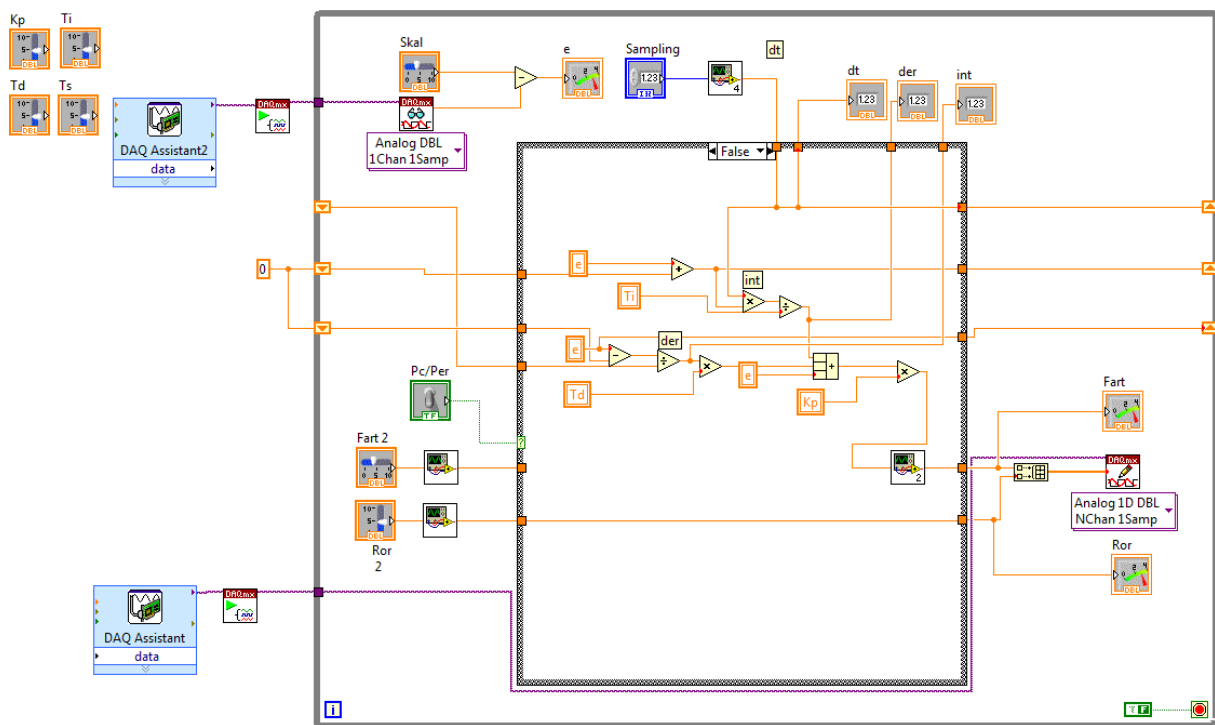
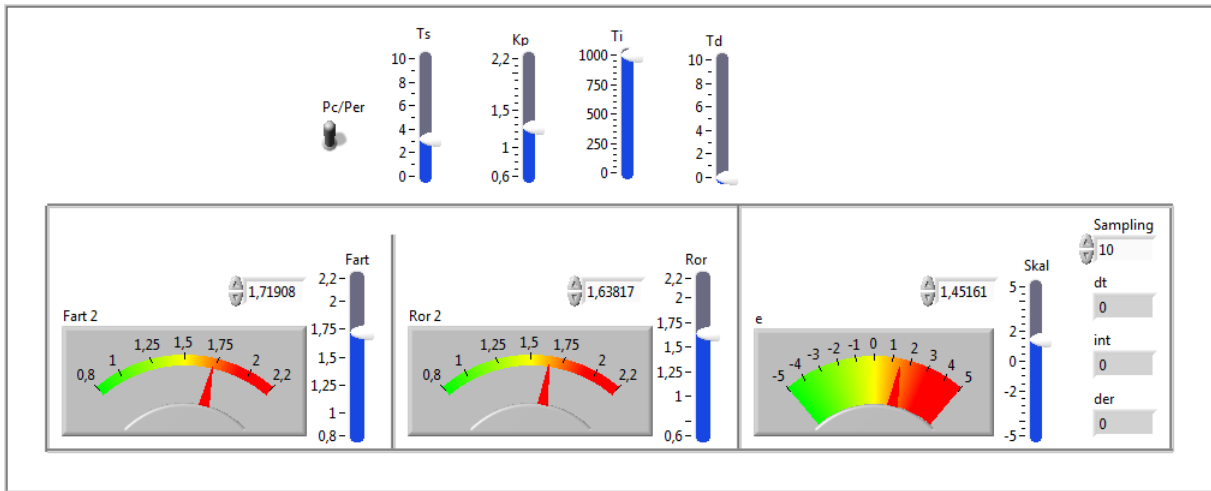


## Automatisk styring av båten



Her er programmet vårt i labview for automatisk plasseringstilpassing av skipet. Her har vi trukket manuall styring tvers gjennom en true/false sløyfe. Så om vi bytter fra manuall til automatisk kontroll vil farten bli kuttet og trukket gjennom kretsen som vises på bildet inne i true/false sløyfen. Her blir funksjonen for PID-regulering av farten regnet ut.  $u(t) = K \left[ e(t) + \frac{\int e(t)dt}{T_i} + T_d e'(t) \right]$  er formelen som brukes for regulering. Den spenningen  $u(t)$  blir sendt ut til radiokontrolleren.