Ev3 Valoisuusanturi

Viivanseurantaa

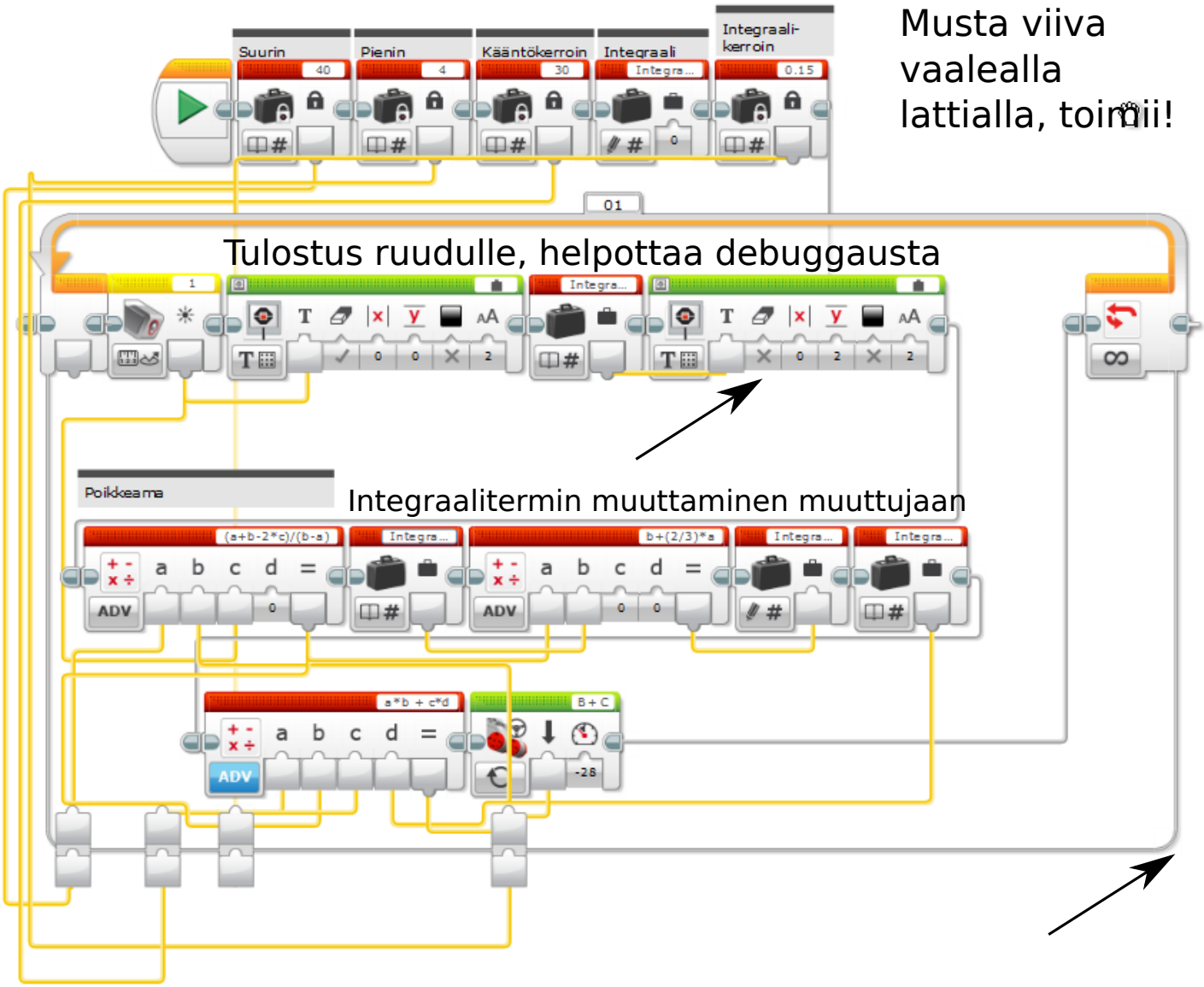
Musta viiva: 5
Lattia: 25
Keskiarvo: 14

Verrannollinen viivanseuraaja virheen integraalilla

Eli lasketaan virhetermia `Integraali = Integraali + poikkeama`

Aiemmin käännös oli `Käännös = Käännöskerroin x poikkeama`
nyt siihen lisätään integraalitermi eli summatermi

```
Käännös = Käännöskerroin x poikkeama
        + Integraalikerroin x integraali
```

Haittapuolena on, että integraali usein korjaa yli, kuten Sinun pitäisi huomata, jos koodaat sen. Lisäksi Integraali ei unohda mitään. Sen saa unohtamaan lisäämällä siihen pienen vakio eteen, esimerkiksi:

```
Käännös = Käännöskerroin x poikkeama
        + (2/3) x Integraalikerroin x integraali
```