

روش کار بین صورت است که بوسیله يك سنسور موقعیت فعلی ربات بدست می آید. و بوسیله تفریق این موقعیت از موقعیت مطلوب ، خطای سیستم محاسبه می گردد. این خطا جهت محاسبه ی سه مقدار استفاده می گردد.

مقدار اول که در واقع سازنده ی قسمت Proportional سیستم است و بیان گر میزان اثر پذیری خروجی سیستم از موقعیت و خطای فعلی است.

مقدار دوم که در واقع سازنده قسمت Integration سیستم است (؟) و بیان گر میزان اثر پذیری سیستم از جمع خطاهایی است که سیستم در گذشته داشته است.

مقدار سوم که در واقع سازنده قسمت Derivative سیستم است و بیان گر میزان اثر پذیری سیستم از احتمال خطایی است که سیستم در آینده خواهد داشت.