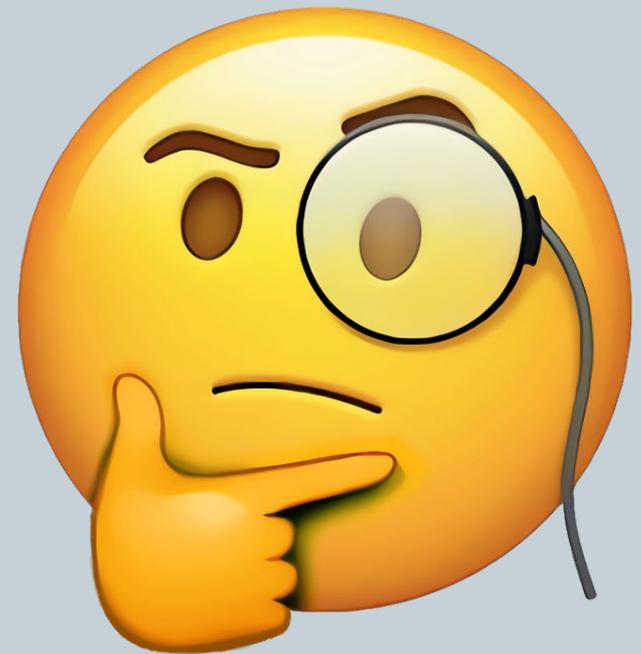
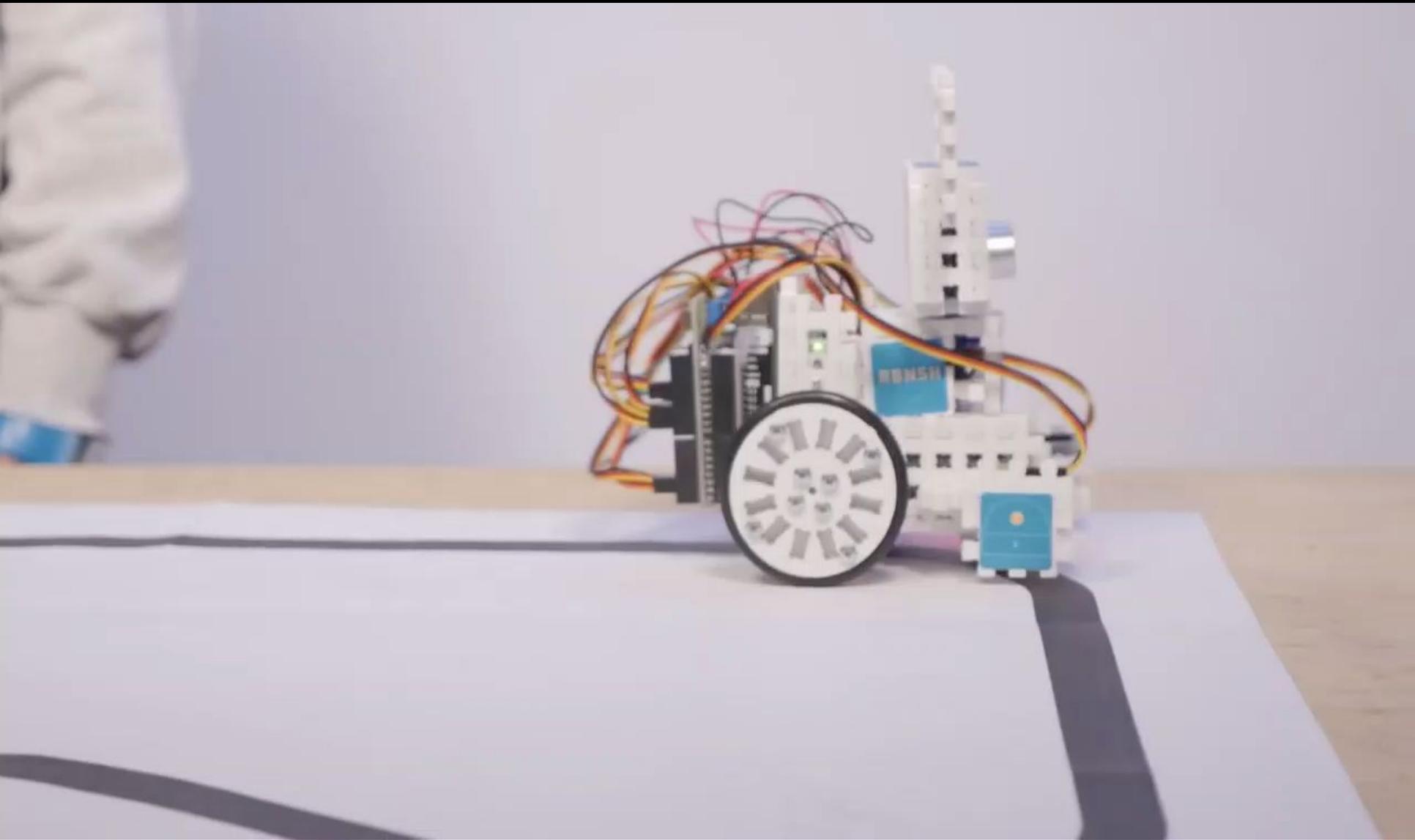


# Что такое ПИД регуляция и её основные плюсы



$$u(t) = P + I + D$$

$$u(t) = P + I + D = K_p e(t) + K_i \int_0^{\tau} e(t) dt + K_d \frac{de(t)}{dt}$$



**Controller**

SP →



**Transmitter**



PV →

CO →

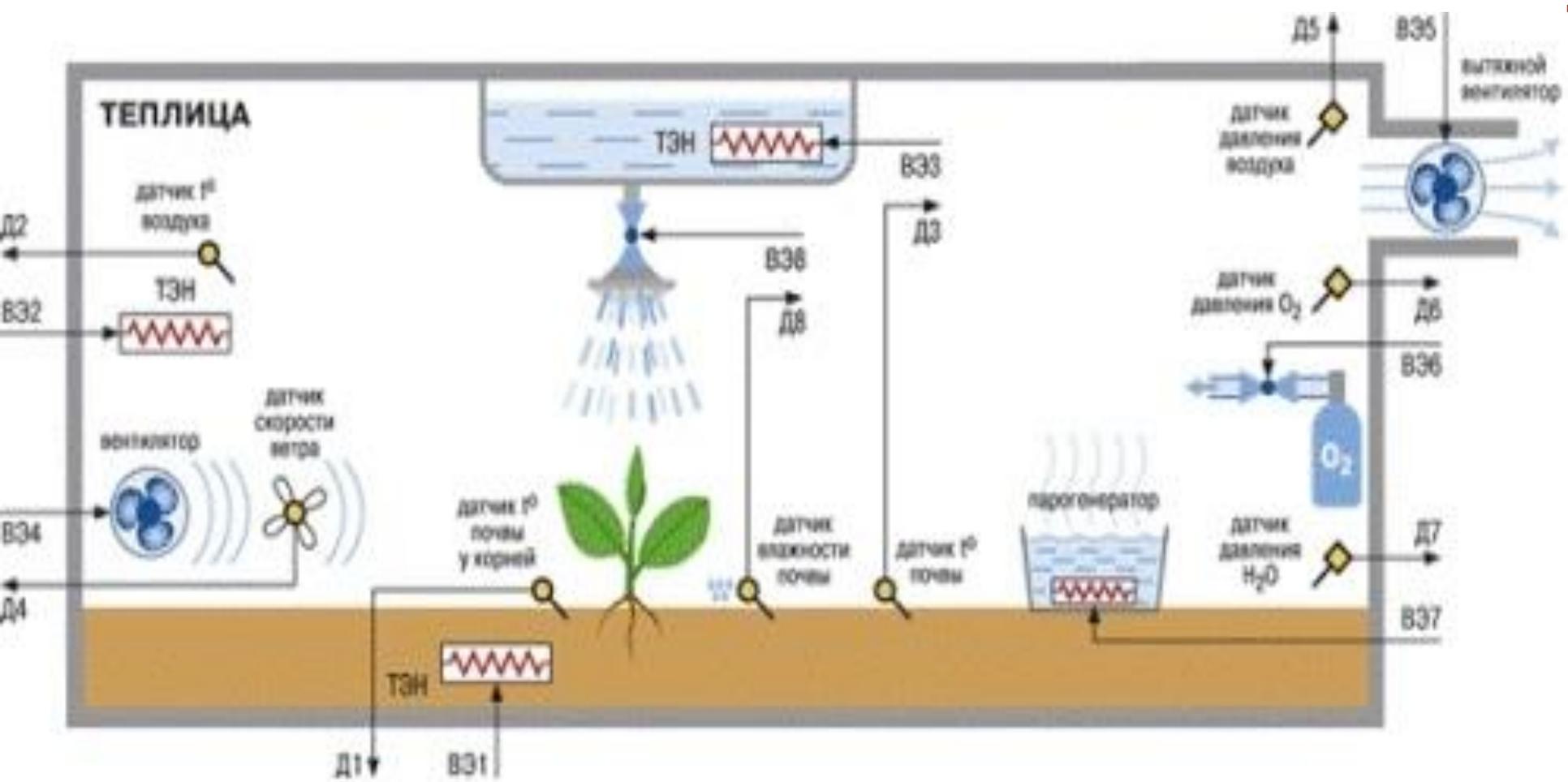


**Control Valve**



**Process**







Спасибо за внимание!!!