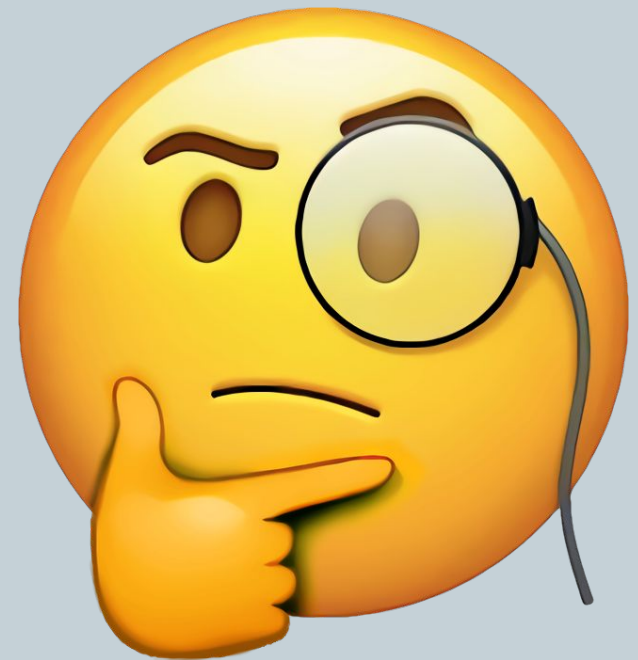
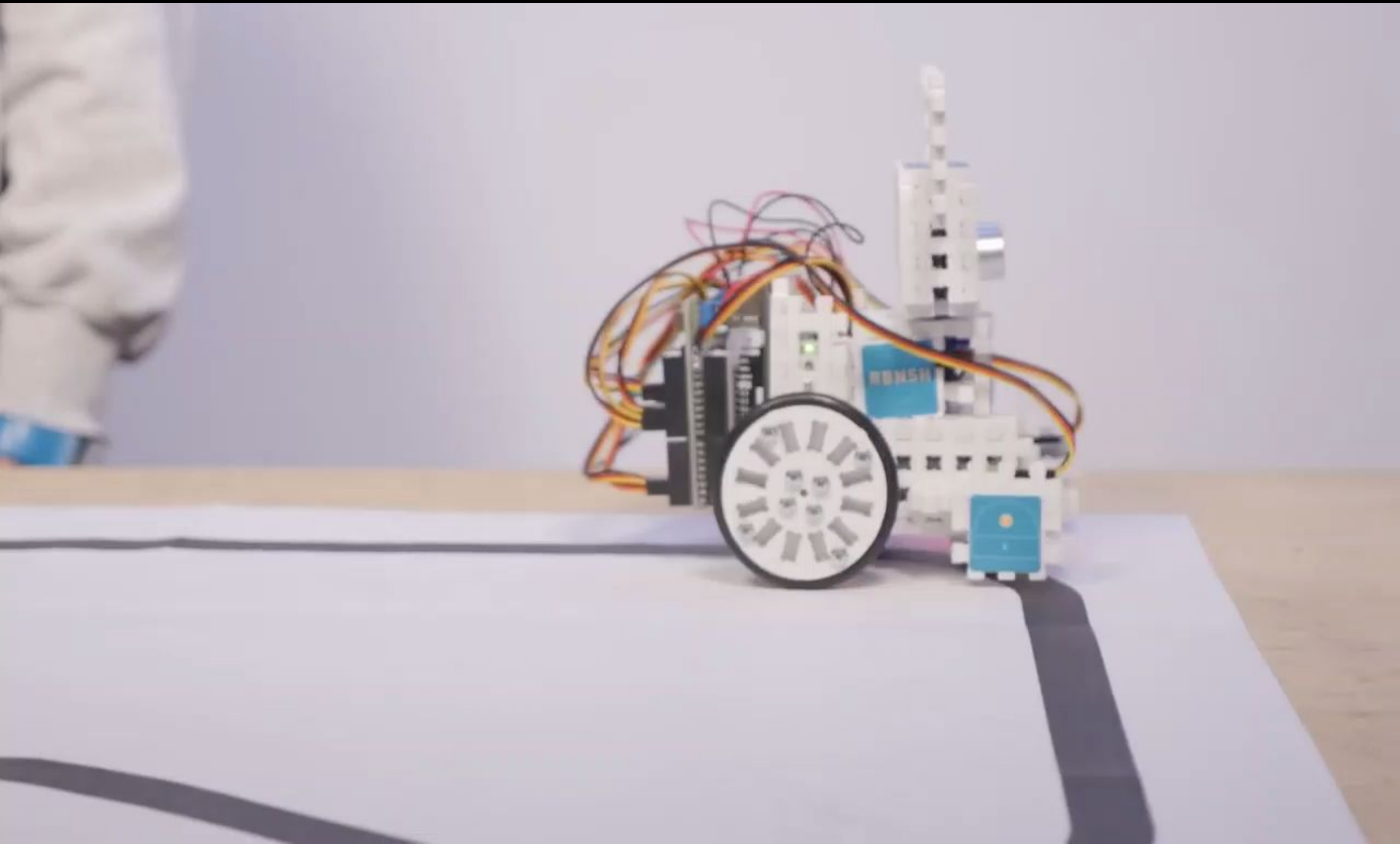


Что такое ПИД регуляция и её основные плюсы



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

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



Controller

SP →

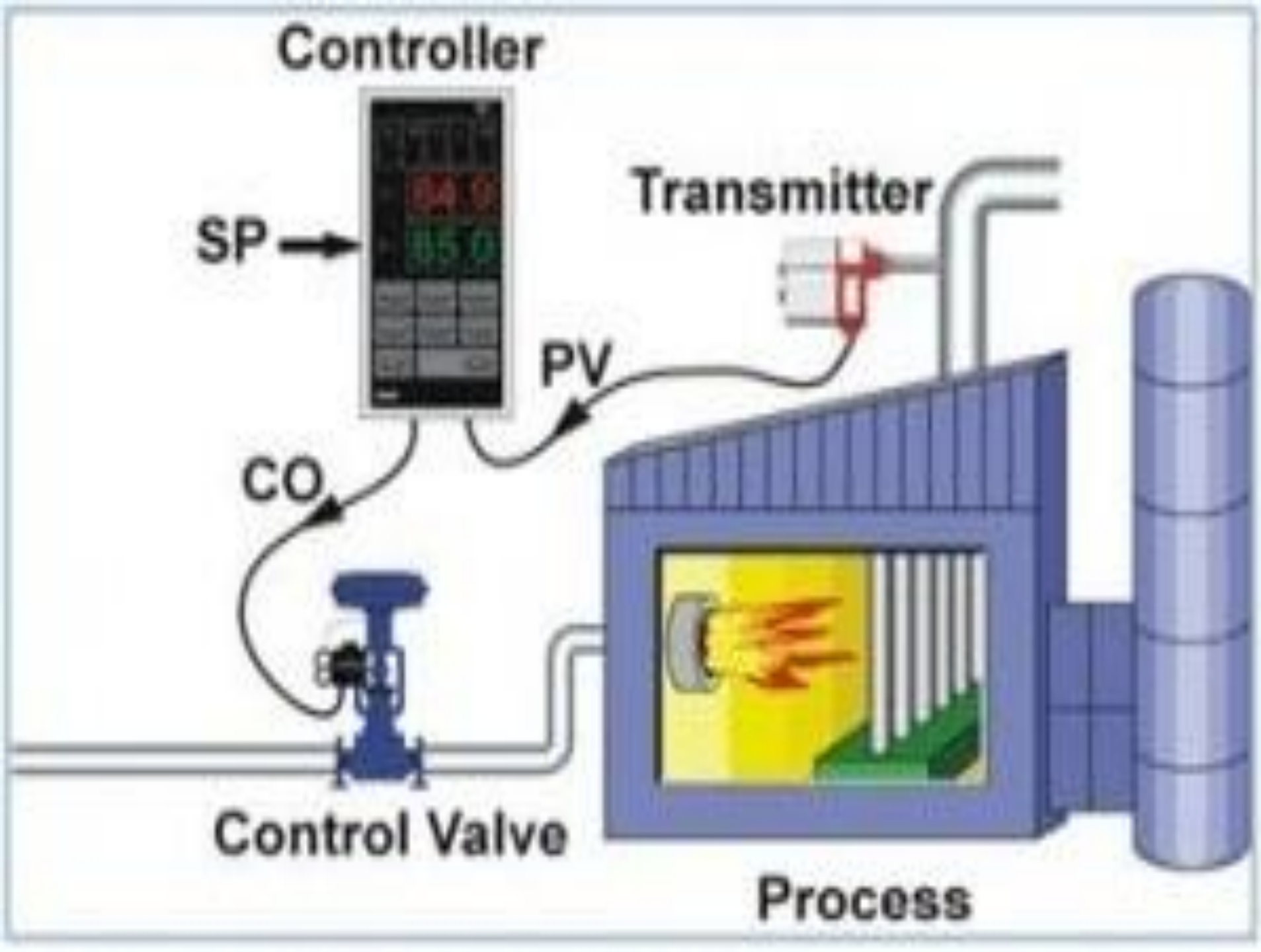
Transmitter

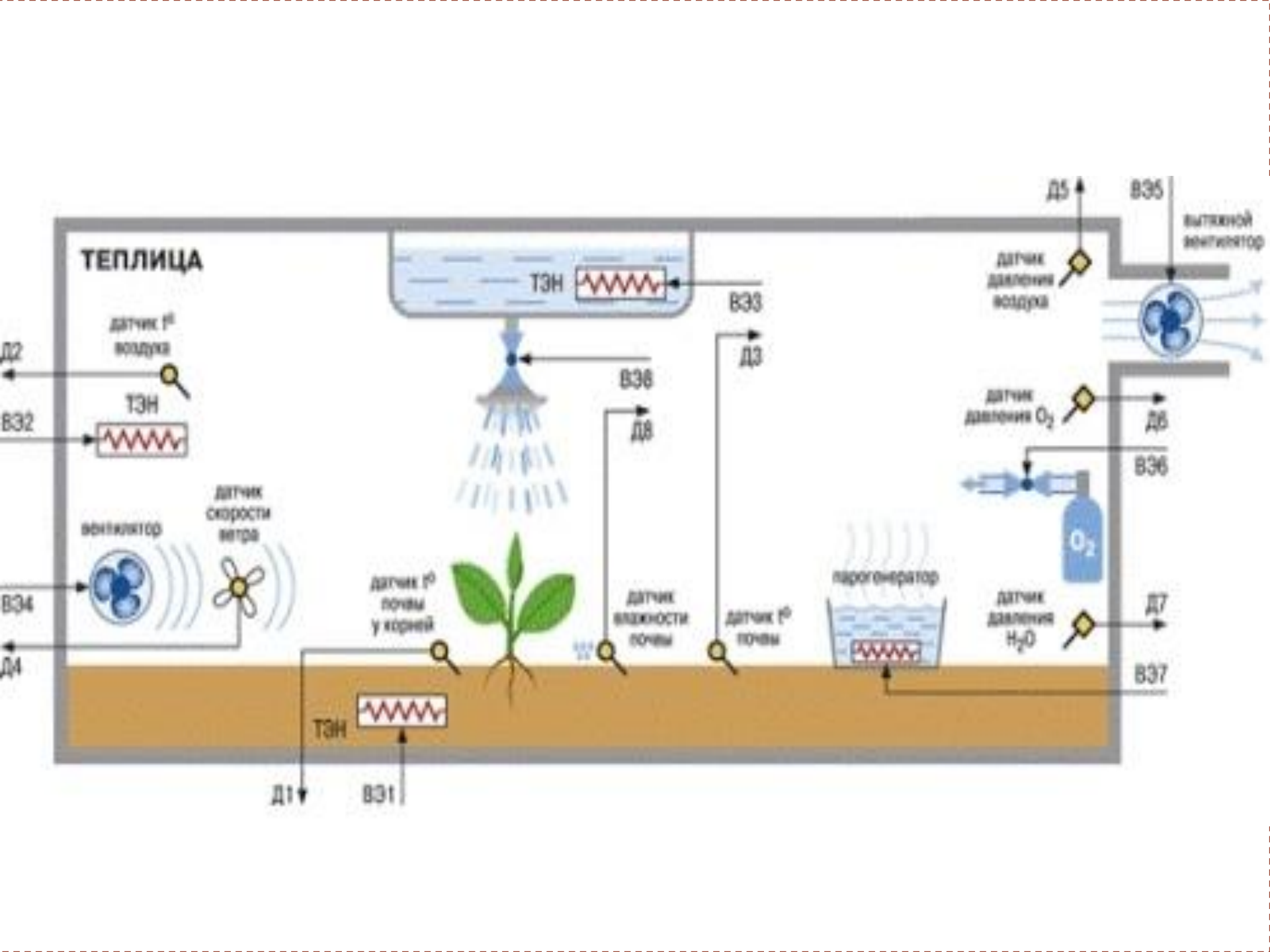
PV →

CO →

Control Valve

Process







Спасибо за внимание!!!