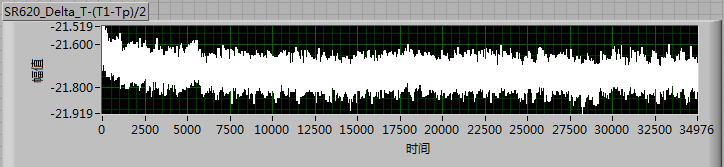
# 20200612

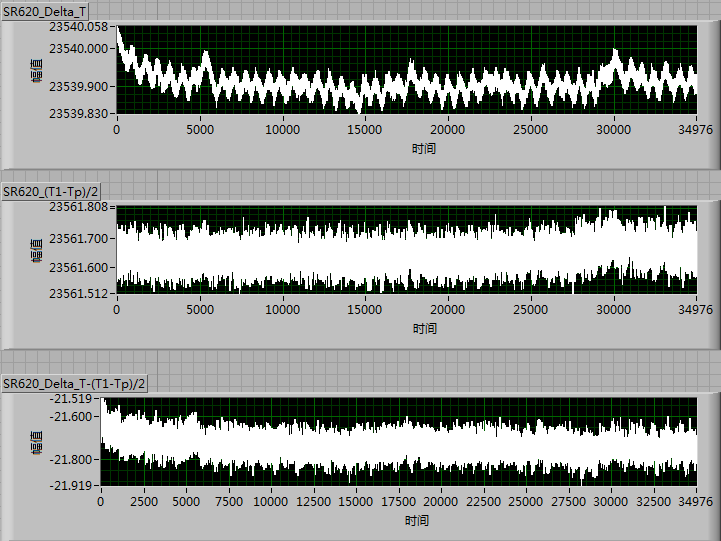
试验内容：测试时间传递系统

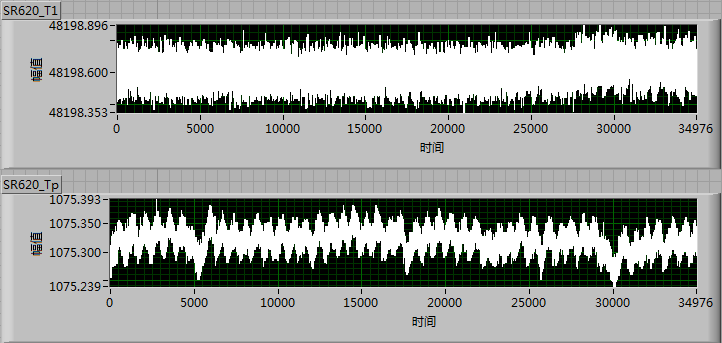
试验环境：使用

C:\Users\Administrator\Desktop\initial\SR620\_Three.vi

配置说明：每隔10000秒清空SR620缓存数据。







# 20200611

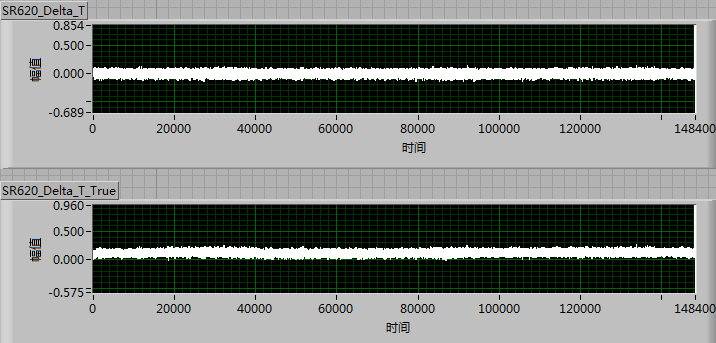
试验内容：不接时间传递系统，驯服VCXO

试验环境：使用

C:\Users\Administrator\Desktop\VCXO\_PID\_Discipline\VCXO\_PID\_Discipline\_WithoutSystem\_Double.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分时间：0.2；微分时间：0.00

配置说明：每隔10000秒清空SR620缓存数据。



# 20200609

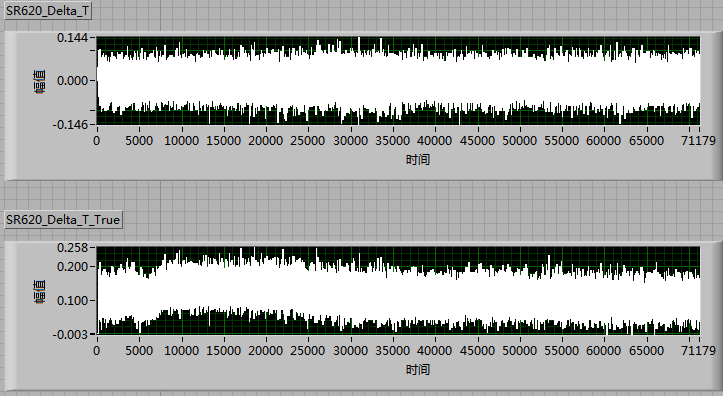
试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用

C:\Users\Administrator\Desktop\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Double.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分时间：0.2；微分时间：0.00

配置说明：每隔10000秒清空SR620缓存数据。



# 20200608

试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用

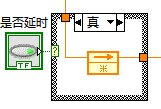
C:\Users\Administrator\Desktop\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分时间：0.2；微分时间：0.00

配置说明：每隔10000秒清空SR620缓存数据。

# 20200604\_1

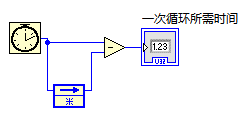
试验内容：不接时间传递系统，驯服X72；特意延迟一秒



试验环境：使用

C:\Users\Administrator\Desktop\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single\_delay.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分时间：0.2；微分时间：0.00





# 20200604

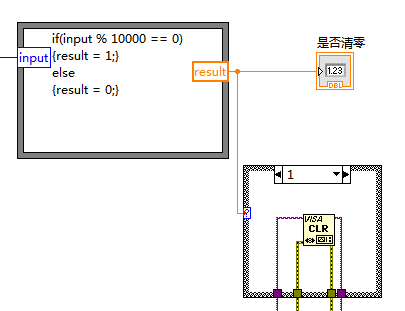
试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用

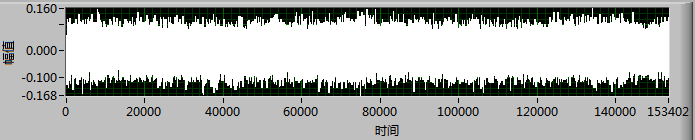
C:\Users\Administrator\Desktop\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分时间：0.2；微分时间：0.00

配置说明：每隔10000秒清空SR620缓存数据。



试验结果：single\_read\_data



# 20200527

试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用E:\PID\_Discipline\_WithoutSystem\PID\_Discipline\_WithoutSystem.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分系数：0.2；微分系数：0.00

配置说明：60000点后取消图表的坐标轴更新和平滑！峰峰值保持恒定！

试验结果：Delta\_T

# 20200526

试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用

C:\Users\Administrator\Desktop\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single\PID\_Discipline\_WithoutSystem.vi

自己实现PID

参数设置：

比例系数：0.5；积分系数：0；微分系数：0

比例系数：0.5；积分系数：0.05；微分系数：0(175000safter)

试验结果：Delta\_T

175000点后Labview与TIC读数差一位！重新进入稳态后，显示与实际读数同步！

# 20200522

试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用

C:\Users\Administrator\Desktop\PID\_Discipline\_WithoutSystem\_X72\_Single\PID\_Discipline\_WithoutSystem.vi

自己实现PID

参数设置：比例系数：0.5；积分系数：0.05；微分系数：0

试验结果：Delta\_T

80000点后Labview与TIC读数差一位！

# 20200520

试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用E:\PID\_Discipline\_WithoutSystem\PID\_Discipline\_WithoutSystem.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分系数：10；微分系数：0.003

试验结果：Delta\_T

# 20200519

试验内容：不接时间传递系统，驯服X72

试验环境：使用E:\PID\_Discipline\_WithoutSystem\PID\_Discipline\_WithoutSystem.vi

参数设置：比例系数：0.5；积分系数：10；微分系数：0.001

试验结果：Delta\_T

# 20200518

试验内容：不接时间传递系统，驯服X72；测X72ADEV

试验环境：使用E:\PID\_Discipline\_WithoutSystem\PID\_Discipline\_WithoutSystem.vi

参数设置：比例系数：0.4；积分系数：2

试验结果：Delta\_T；5120\驯服后

试验内容：不接时间传递系统，freerunning：测钟差；测X72ADEV

试验环境：使用E:\initial\SR620\_single.vi

试验结果：single.txt；5120\驯服前

# 20200516

试验内容：分别测泰福特和X72的1PPS(start)与自身10MHz信号(stop)

试验环境：使用E:\initial\SR620\_single.vi

试验结果：Delta\_T\_true：X72对应；Delta\_T：泰福特对应的