

Paramètres d'asservissement de MAXPID

Asservissement



MAXPID Asservi : ☒

Gain Proportionnel :

Gain Intégral :

Gain Dérivé :

Facteur Commande :

Tolérances

Erreur Statique admissible : °

Erreur de Poursuite admissible : °

Accélération et vitesse

Accélération (rad/s²) :

Vitesse (rad/s) :

VALIDER



ANNULER