PD

s = poly(0, 's');

h = syslin('c', 0.00492\*(s + 754)^2\*(45\*(s + 1)) / s\*(0.000266\*s^2 + 0.02305\*s +1)\*(s + 6283.19) + 0.00492\*(s + 754)^2 \*(45\*(s + 1)) );

clf(); bode(h, 0.1, 10000);

PI

s = poly(0, 's');

h = syslin('c', 0.00492\*(s + 754)^2\*(75\*(s + 1)) / s^2\*(0.000266\*s^2 + 0.02305\*s +1)\*(s + 6283.19) + 0.00492\*(s + 754)^2 \*(75\*(s + 1)) );

clf(); bode(h, 0.1, 10000);

PID

s = poly(0, 's');

h = syslin('c', 0.00492\*(s + 754)^2\*(45\*(s^2 + s + 1)) / s^2\*(0.000266\*s^2 + 0.02305\*s +1)\*(s + 6283.19) + 0.00492\*(s + 754)^2 \*(45\*(s^2 + s + 1)) );

clf(); bode(h, 0.1, 10000);