a Phase Difference Control Demo 1.0 比例系数 $K_p = 1.0$ 积分系数 $K_i = 0.5$ 8.0 微分系数 $K_d = 0.1$ 初始相位差 = $\frac{\pi}{3}$ 0.6 0.4 Controlled Phase Reference Phase 0.2 0.0

