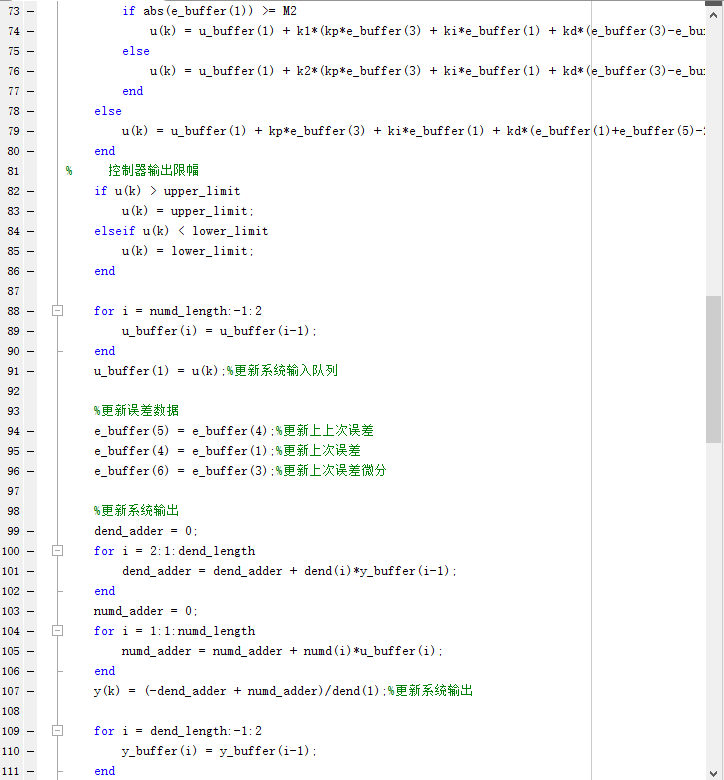


专家PID控制的程序如下：（自己写专家PID程序和动静态性能计算程序）





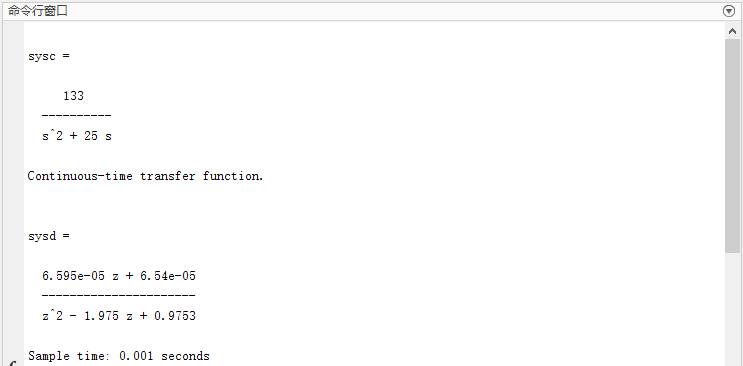


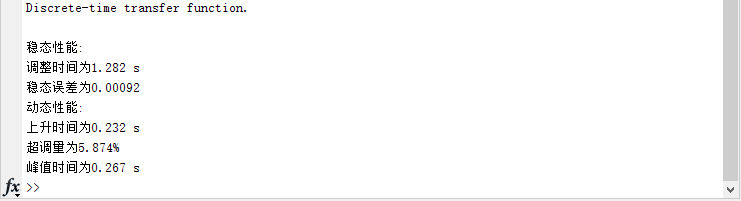




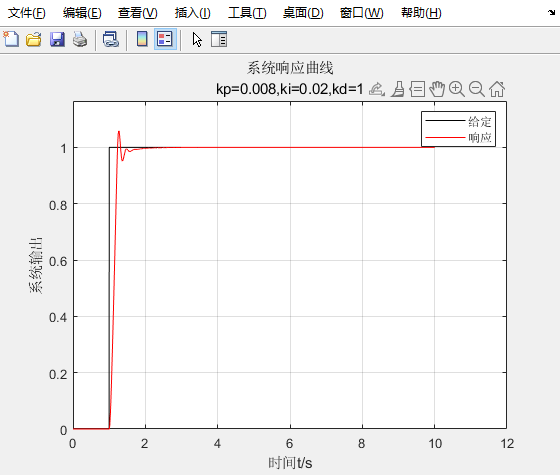


动、静态性能计算如下：





系统响应曲线如下：



控制器输出曲线如下：

