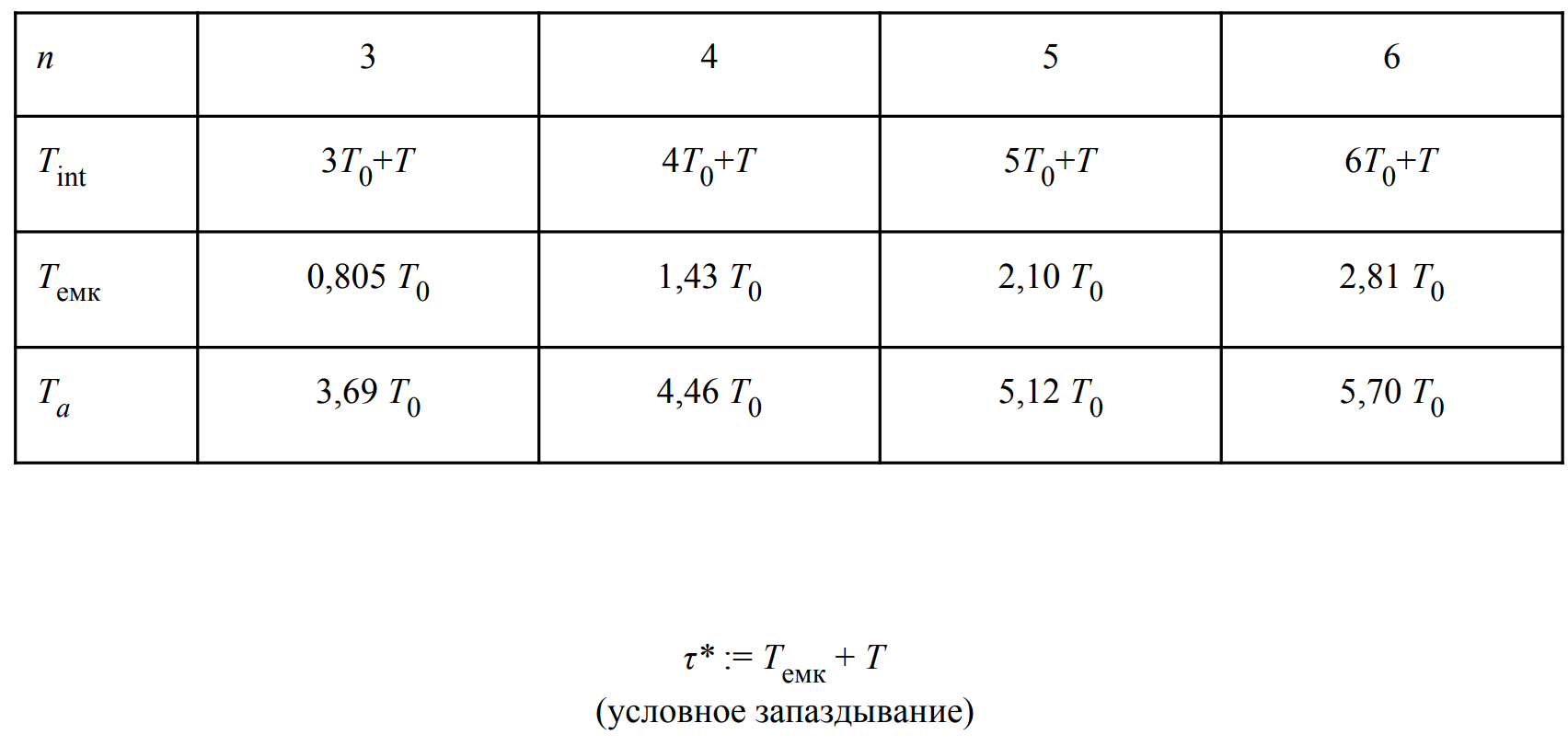
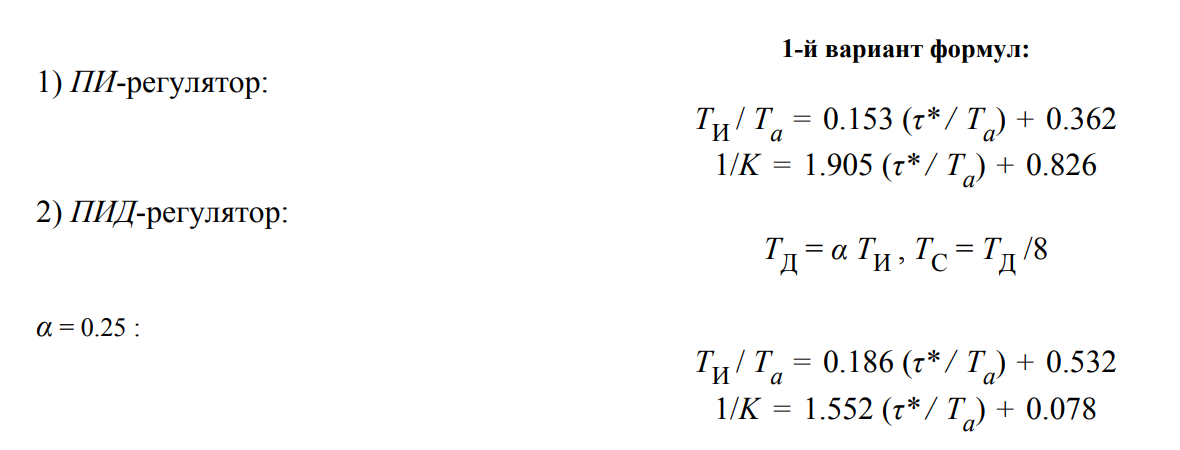
**Отчёт об регулировке и настройке регуляторов**

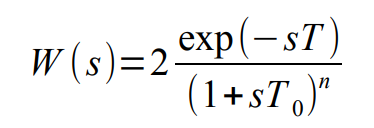
Теория:



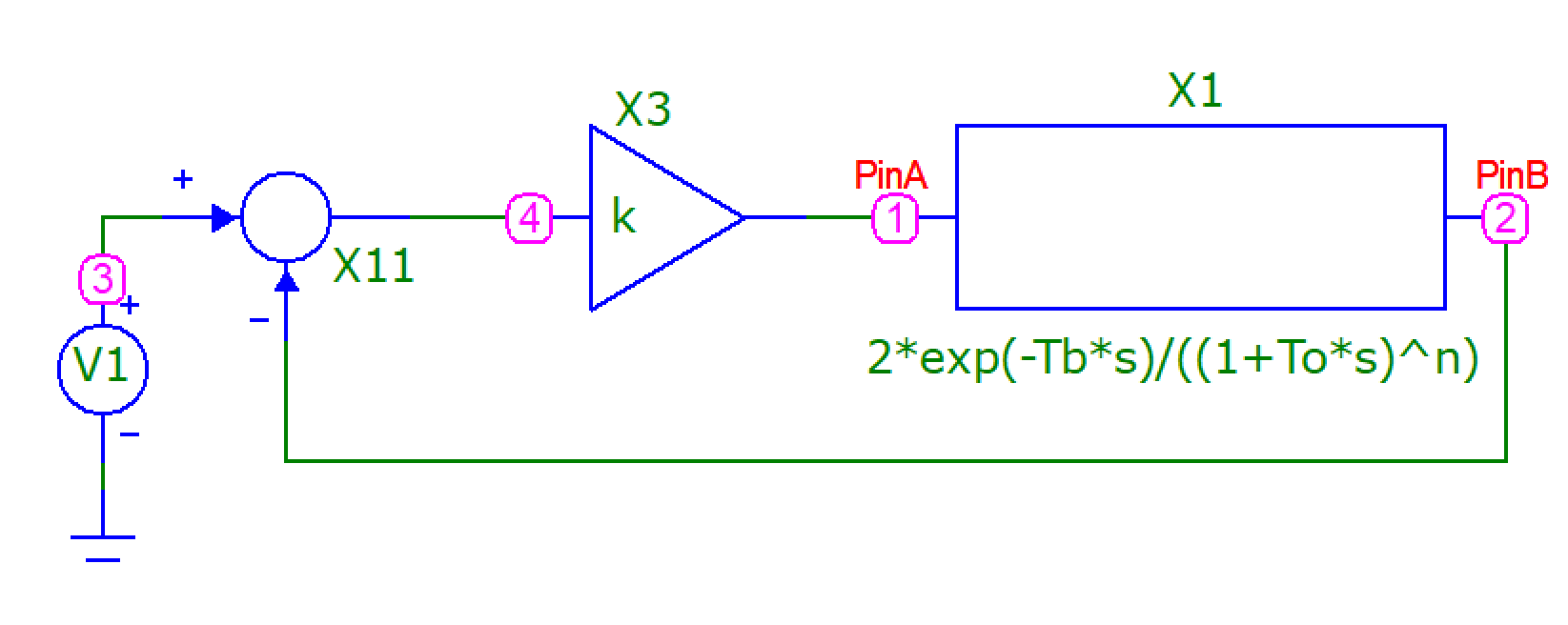


Формулы вычислений и

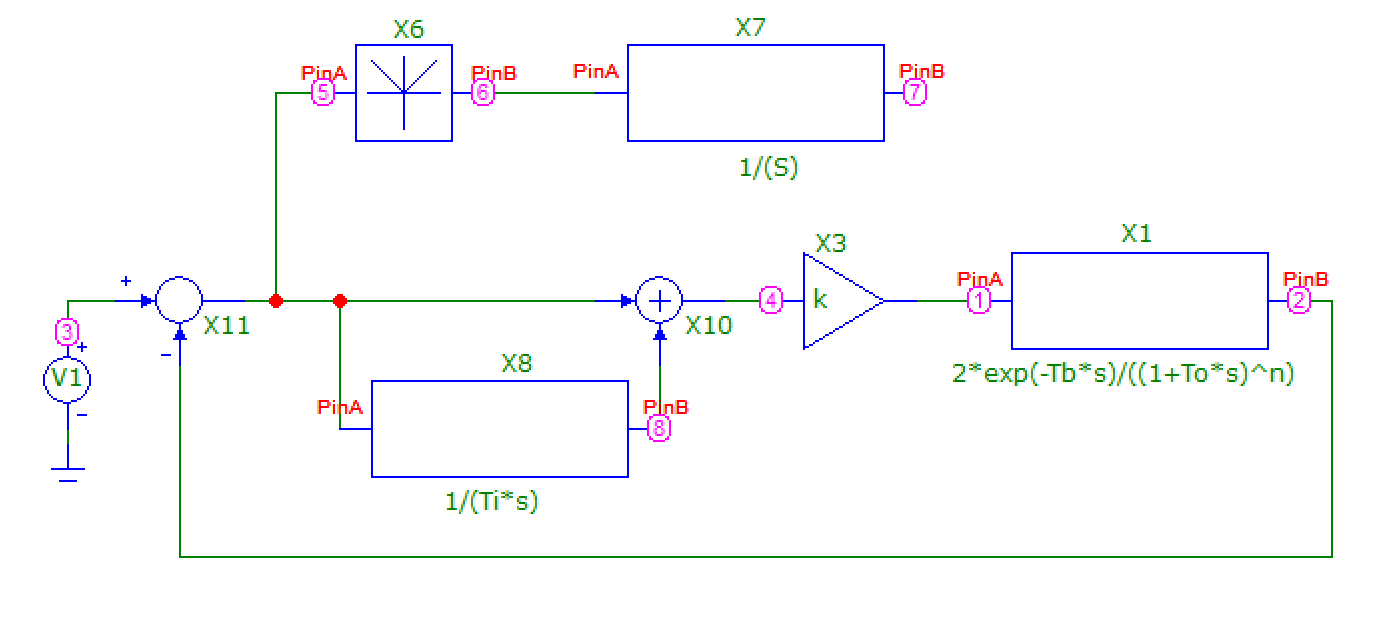
Вариант 6-3

**

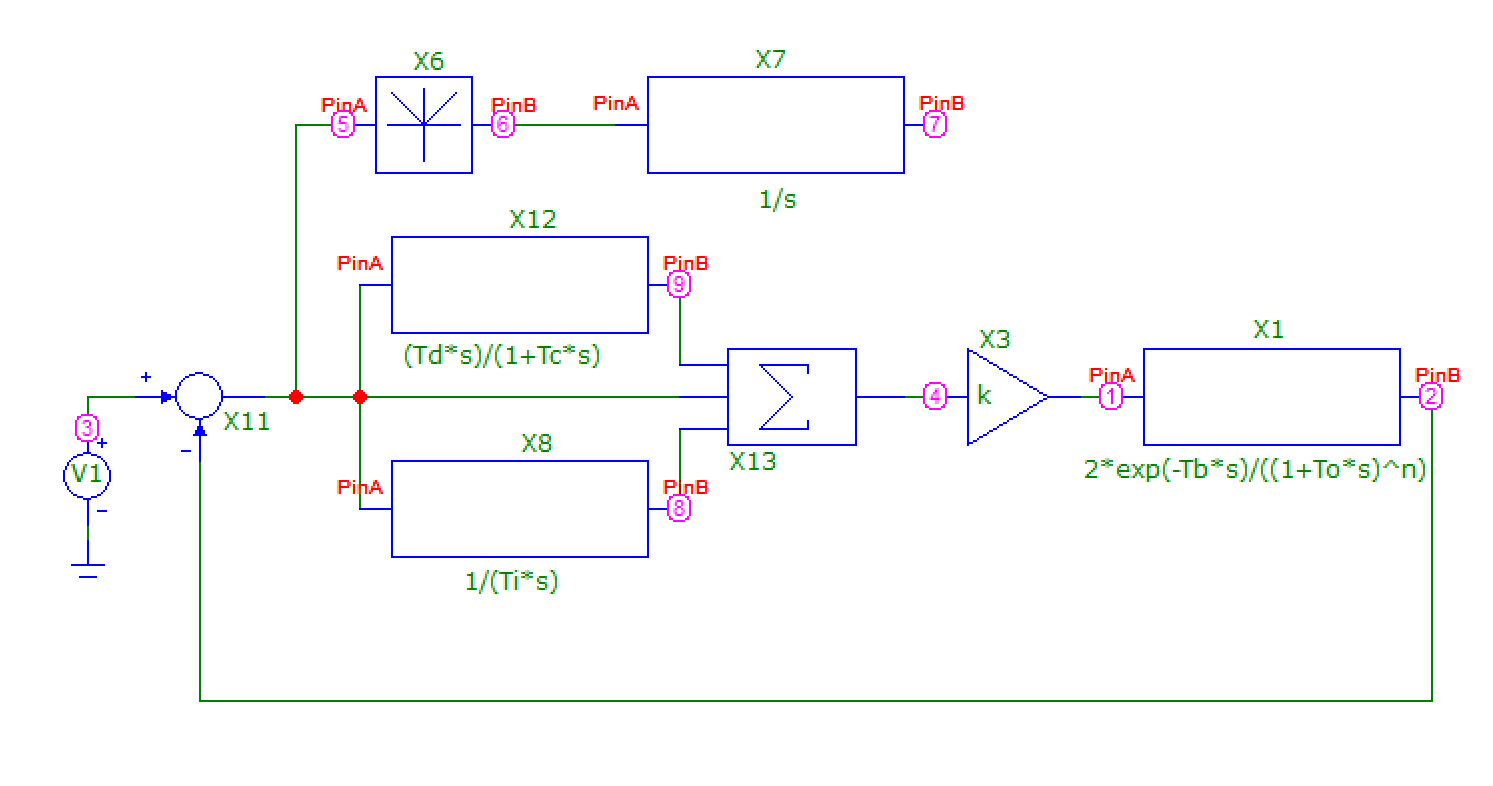
***Схемы:***

******

*П-регулятор*

******

*ПИ-регулятор*

******

*ПИД-регулятор*

***Замеры****:*

*Методом Никольса-Циглера:*

**По параметрам переходной характеристики объекта:**

*ПИ-регулятор:*

*ПИД-регулятор:*

**Покоординатной оптимизацией К и ТИ по интегральному критерию качества**

*ПИ-регулятор:*

*ПИД-регулятор :*

*Методом Никольса-Циглера:*

**По параметрам переходной характеристики объекта:**

*ПИ-регулятор:*

*ПИД-регулятор:*

**Покоординатной оптимизацией К и ТИ по интегральному критерию качества**

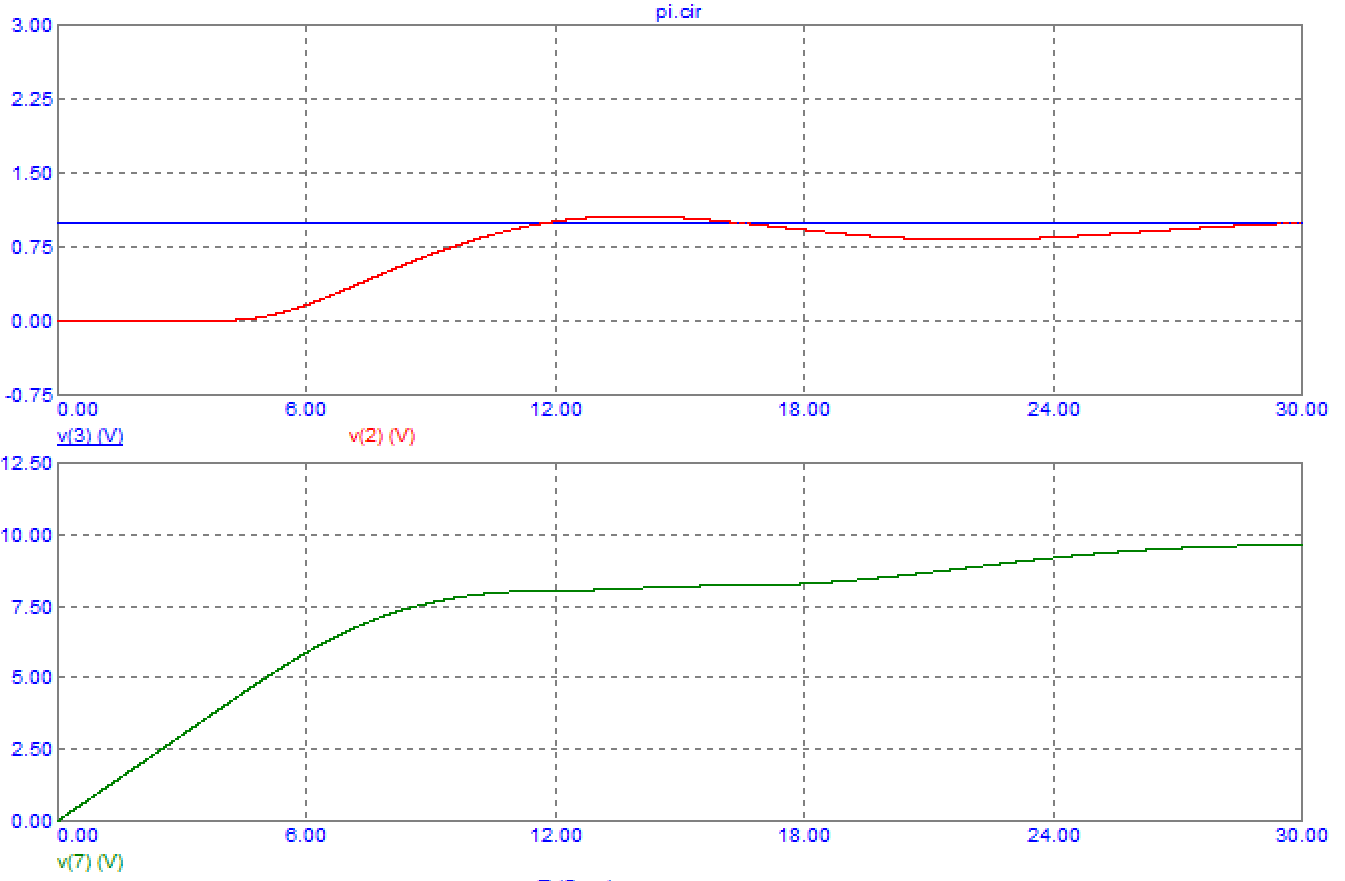
*ПИ-регулятор:*

*ПИД-регулятор :*

*Методом Никольса-Циглера:*

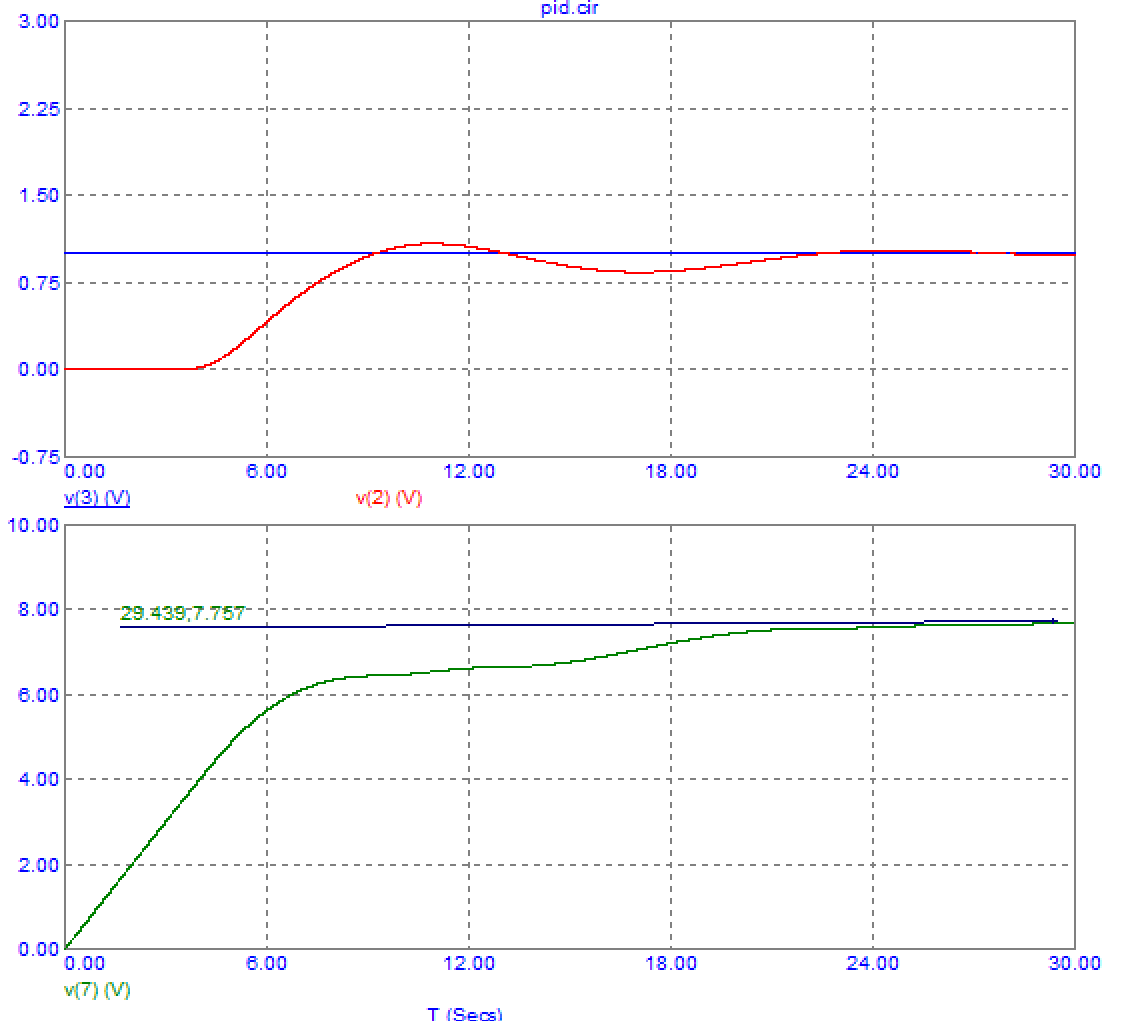
**По параметрам переходной характеристики объекта:**

*ПИ-регулятор:*

**

*Синий – входной сигнал, Красный – выходной сигнал, Зелёный - площадь*

*ПИД-регулятор :*

**

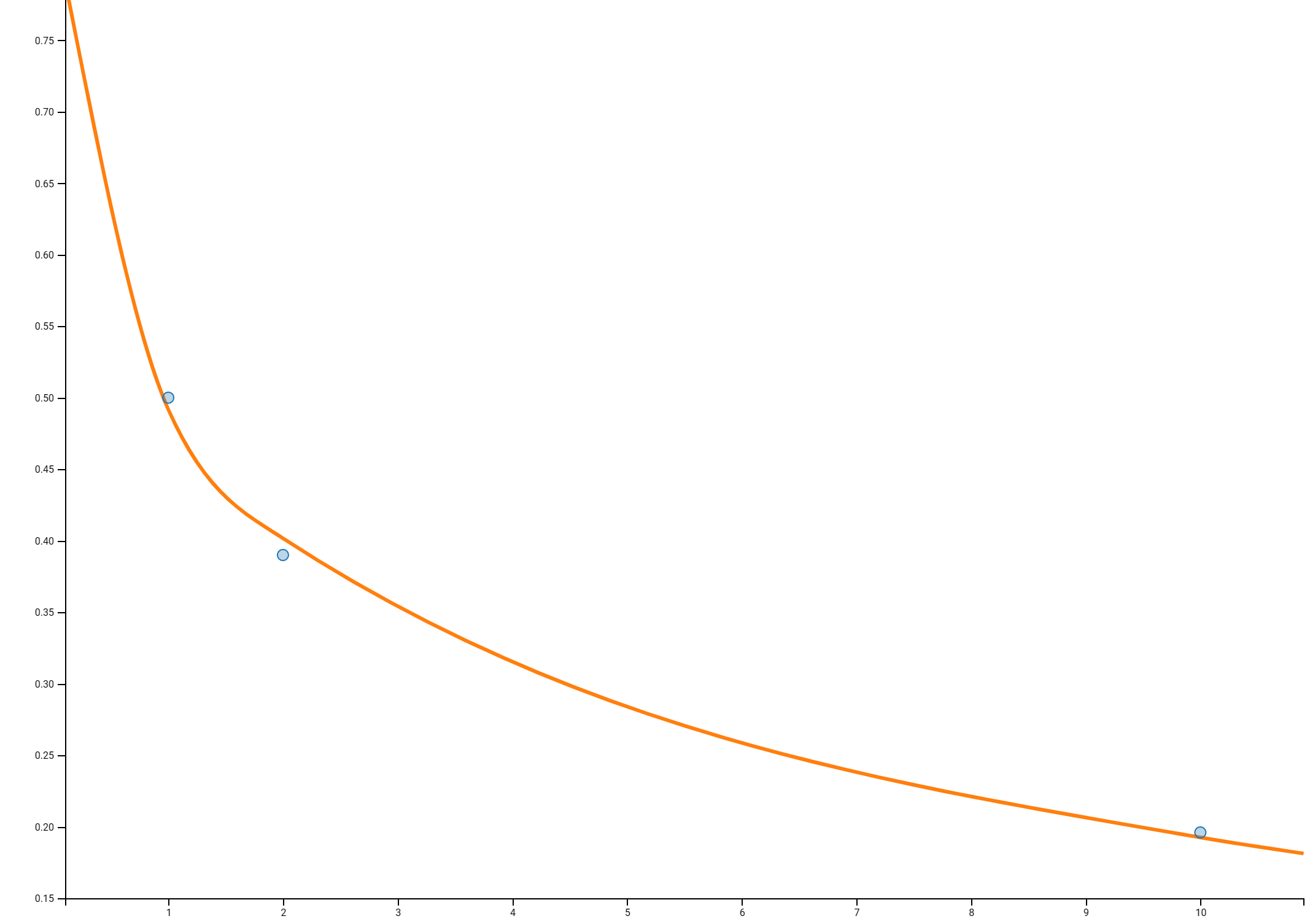
*Синий – входной сигнал, Красный – выходной сигнал, Зелёный - площадь*

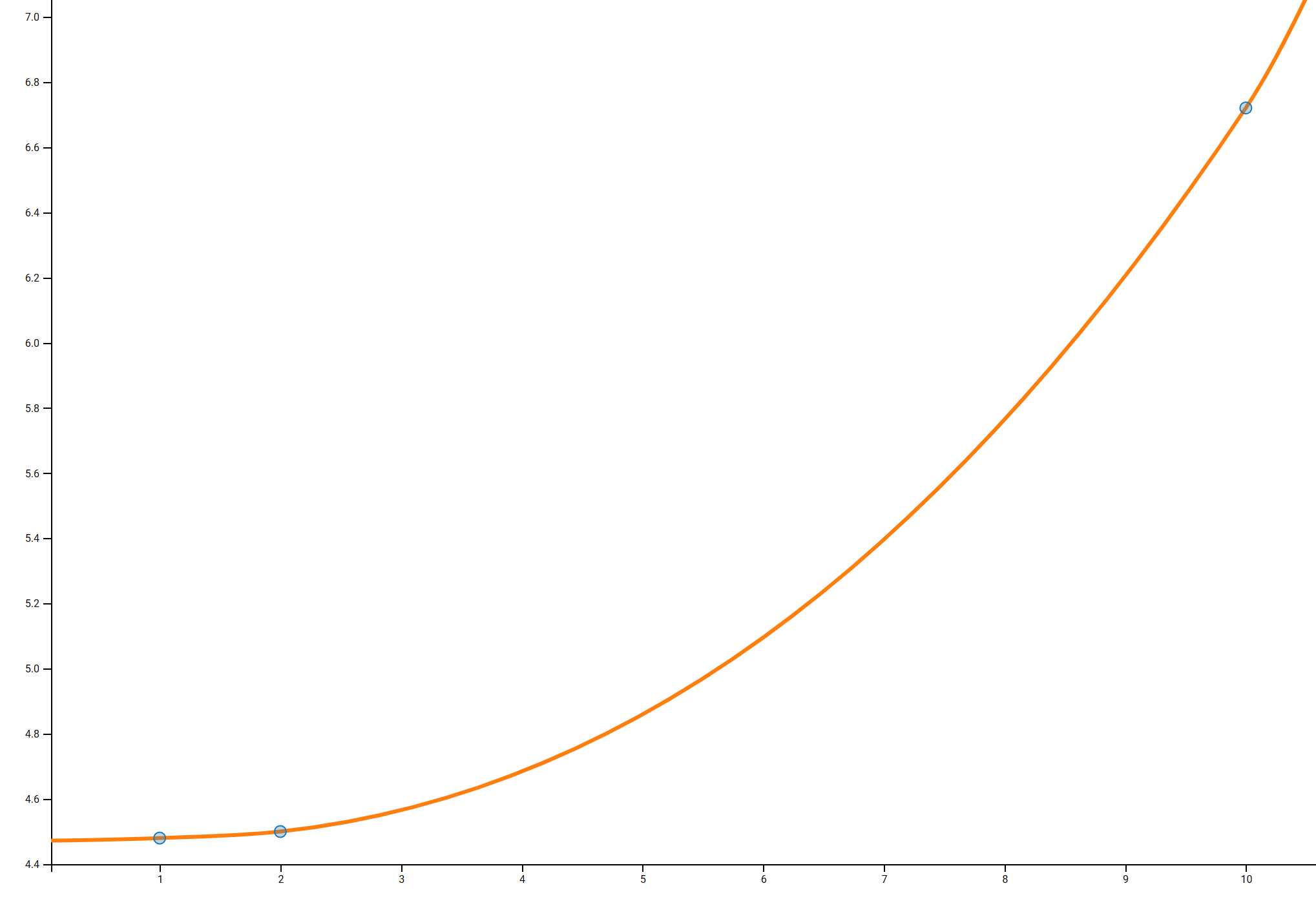
**Покоординатной оптимизацией К и ТИ по интегральному критерию качества**

*ПИ-регулятор:*

*ПИД-регулятор :*

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| *T* | *1* | *2* | *10* |
| *K* | *0.5* | *0.39* | *0.196* |
|  | *4.48* | *4.5* | *6.72* |

**

**