

非线性 PID 控制笔记

王成

2025 年 4 月 5 日

1 引言

这里是引言部分。

2 公式示例

PID 控制器的传递函数：

$$G(s) = K_p + \frac{K_i}{s} + K_d s \quad (1)$$

3 图片示例

图 1: 图片示例

4 超链接示例

请访问 [LaTeX Project](#) 获取更多信息。