Tabla 5-1 Circuitos con amplificadores operacionales que se pueden usar como compensadores

	Acción de control	$G(s) = \frac{E_o(s)}{E_i(s)}$	Circuitos con amplificadores operacionales
1	P	$\frac{R_4}{R_3} \frac{R_2}{R_1}$	R_1 e_i e_o e_o
2	1	$\frac{R_4}{R_3} \frac{1}{R_1 C_2 s}$	e_i e_o
3	P D	$\frac{R_4}{R_3} \frac{R_2}{R_1} (R_1 C_1 s + 1)$	R_1 R_2 R_3 R_4 R_6 R_7 R_8 R_9
4	PI	$\frac{R_4}{R_3} \frac{R_2}{R_1} \frac{R_2 C_2 s + 1}{R_2 C_2 s}$	R_1 R_2 R_3 R_4 R_3 R_4 R_5 R_6 R_6 R_7 R_8
5	PID	$\frac{R_4}{R_3} \frac{R_2}{R_1} \frac{(R_1 C_1 s_+ 1) (R_2 C_2 s_+ 1)}{R_2 C_2 s}$	e_i R_1 R_2 C_2 R_4 R_3 R_4 R_5 R_6
6	Adelanto O atraso	$rac{R_4}{R_3} rac{R_2}{R_1} rac{R_1 C_1 s + 1}{R_2 C_2 s + 1}$	R_1 R_2 R_3 R_4 R_0 R_0
7	Atraso- adelanto	$\frac{R_6}{R_5} \frac{R_4}{R_3} \frac{\left[(R_1 + R_3) C_1 s + 1 \right] (R_2 C_2 s + 1)}{(R_1 C_1 s + 1) \left[(R_2 + R_4) C_2 s + 1 \right]}$	$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$