Racunanje parametara PIDa

Prva stvar koju treba da izracunamo je koje se racuna kao , sto je dosta lako promeniti za linearan sistem. Primeticemo da se kod nas kada stavmo da je dobijemo ,za dobijemo … tako da nas sistem nije linearan ocigledno jer nije konstantno. Sada mozemo probati da implemetiramo regulator za nelinearne sisteme, ili linearizovati sistem u okolini neke radne tacke za koju cemo izracunati parametre.

Nas sistem glasi: jer u radnoj tacki nema pomeranja. Mozemo sada izraziti to ovako: