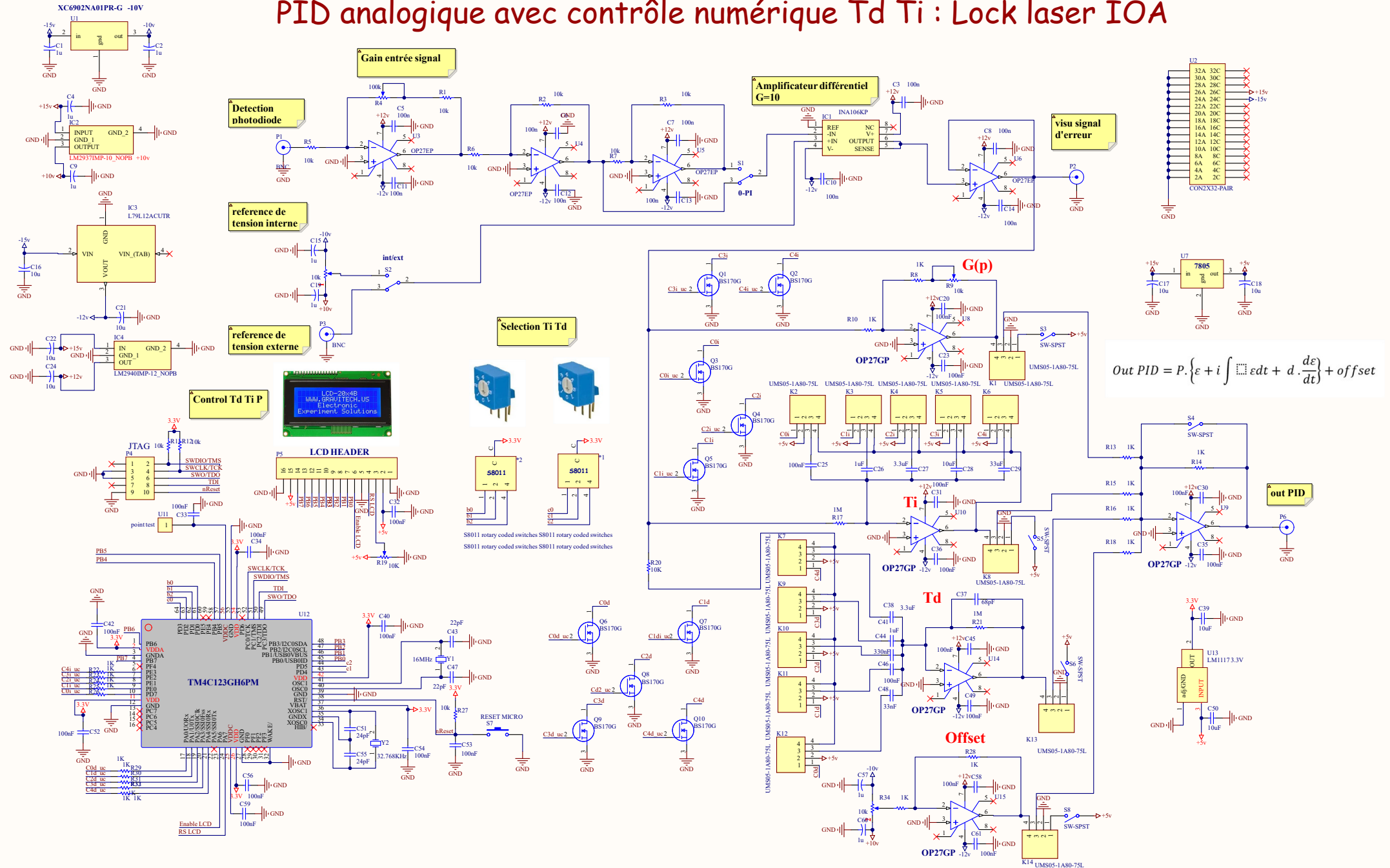


PID analogue avec contrôle numérique Td Ti : Lock laser IOA



$$Out\ PID = P \cdot \left\{ \varepsilon + i \int \varepsilon dt + d \cdot \frac{d\varepsilon}{dt} \right\} + offset$$