

## Calculate PID Controller Coefficients

Given PID Controller Parameters (see Matlab Simulation):

$$KP := 4.947 \quad KI := 2.1987 \cdot 10^4 \quad KD := 2.7827 \cdot 10^{-4}$$

Defining one parameter due to 1 degree of freedom:

$$R_1 := 10 \cdot 10^3$$

Calculate the missing parameters:

Schätzwerte	$C_I := 1 \cdot 10^{-9}$	$C_D := 10 \cdot 10^{-9}$	$R_2 := 100 \cdot 10^3$
Nebenbedingungen	$KP = \frac{R_2}{R_1} + \frac{C_D}{C_I}$	$KI = \frac{1}{R_1 \cdot C_I}$	$KD = R_2 \cdot C_D$
Gleichungslöser	$\begin{bmatrix} C_I \\ C_D \\ R_2 \end{bmatrix} := \text{find} \langle C_I, C_D, R_2 \rangle = \begin{bmatrix} 4.548 \cdot 10^{-9} \\ 1.125 \cdot 10^{-8} \\ 2.473 \cdot 10^4 \end{bmatrix}$		