

## Concluzii

- Integratorul pe cale directa asigura eroare stationara nula
- Pentru regulatorul PI, cresterea  $K_R$  si  $T_I$  au o influenta opusa
- Pentru regulatorul PI,  $t_t$  si  $\sigma$  sunt invers corelate (scaderea unuia duce la cresterea celuilalt)  $\rightarrow$  echilibru intre  $t_t$  si  $\sigma$
- Introducerea componentei derivative aduce o usoara imbunatatire a performantelor, facand insa sistemul mult mai sensibil la perturbatii

### Concluzii

- Cresterea  $K_R$  duce la scaderea gradului de stabilitate al sistemului
- Cresterea  $T_l$  duce la cresterea gradului de stabilitate al sistemului
- Rezulta ca un sistem fortat sa aiba o dinamica rapida are o stabilitate redusa → echilibru intre dinamica si stabilitate
- Cresterea  $\tau$  duce la scaderea stabilitatii si chiar la instabilitate