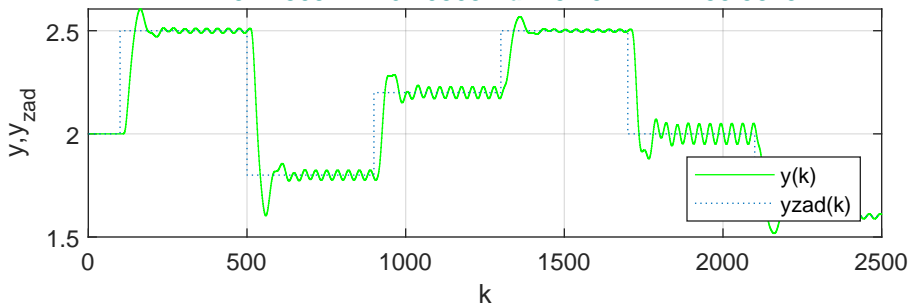


## Wykres wyjścia obiektu z PID-em $y$ na tle wartości zadanej $y_{\text{zad}}$

$K_r = 3.44809$   $T_i = 6.10309$   $T_d = 5.73121$   $E = 35.5845$



## Sygnal sterujący $u$ regulatora PID

