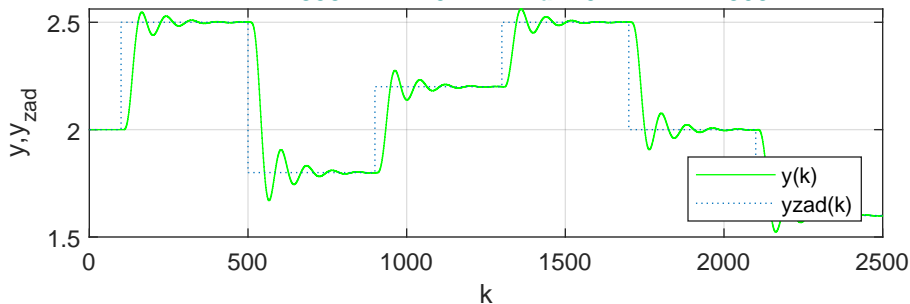


Wykres wyjścia obiektu z PID-em y na tle wartości zadanej y_{zad}

$K_r = 1.48531$ $T_i = 10.4244$ $T_d = 0.1$ $E = 42.7803$



Sygnal sterujący u regulatora PID

