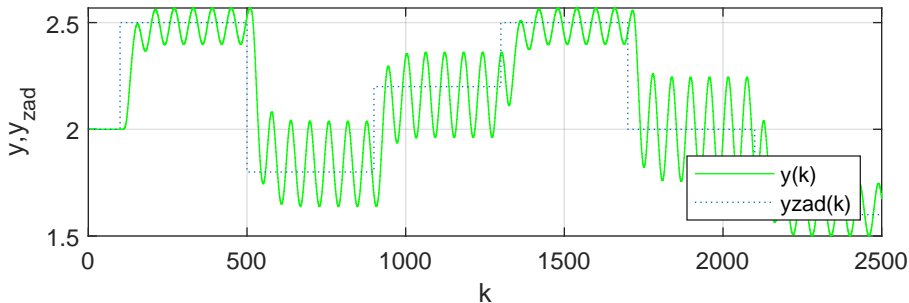


Wykres wyjścia obiektu z PID-em y na tle wartości zadanej y_{zad}

$K_r = 3$ $T_i = 11$ $T_d = 0.2$ $E = 75.3704$



Sygnal sterujący u regulatora PID

