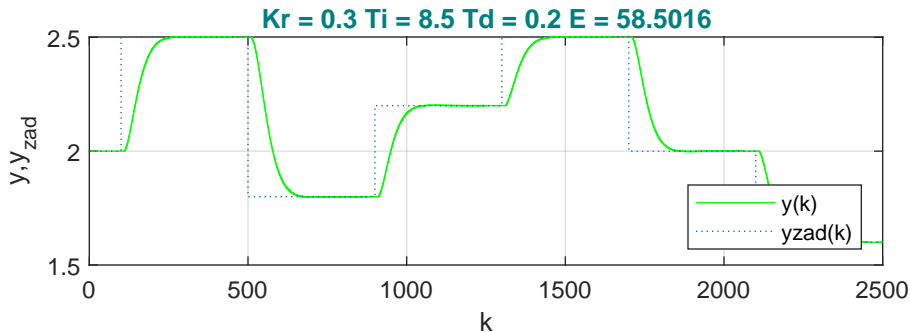


Wykres wyjścia obiektu z PID-em y na tle wartości zadanej y_{zad}



Sygnal sterujący u regulatora PID

