

# Základy automatického riadenia

## Prednáška 7 - príklady

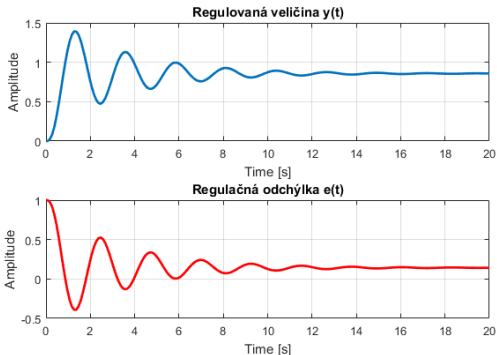
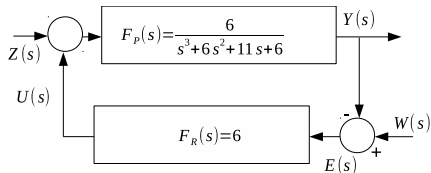
doc. Ing. Anna Jadlovská, PhD.,  
doc. Ing. Ján Jadlovský, CSc.

Katedra kybernetiky a umelej inteligencie  
Fakulta elektrotechniky a informatiky  
Technická univerzita v Košiciach

ZS 2015/2016

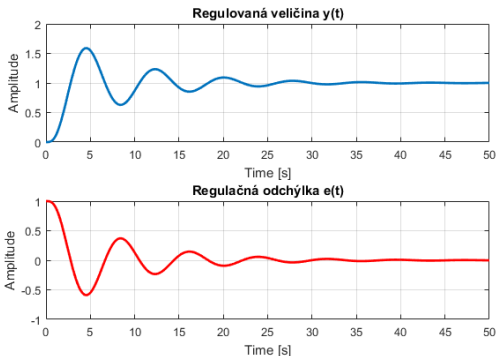
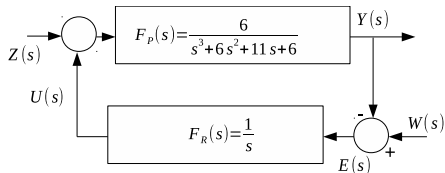
# P regulátor v spätnej väzbe URO

Regulačná odchýlka  $e(t)$ /regulovaná veličina  $y(t)$



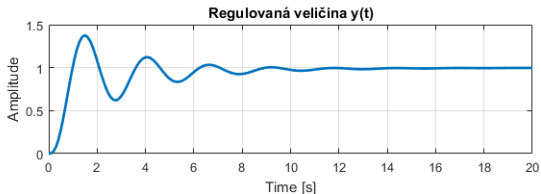
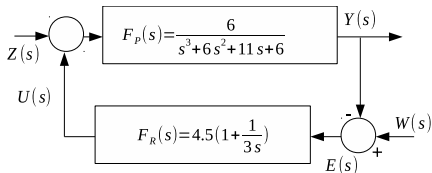
# I regulátor v spätnej väzbe URO

Regulačná odchýlka  $e(t)$ /regulovaná veličina  $y(t)$



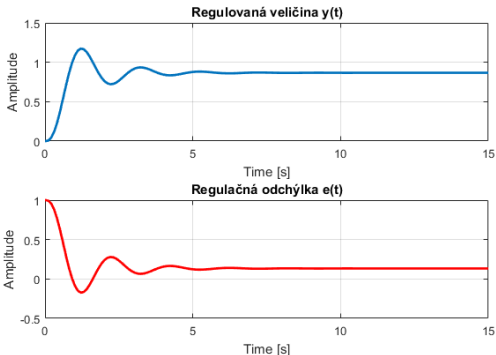
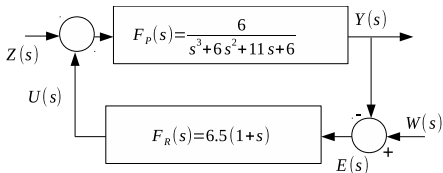
# PI regulátor v spätnej väzbe URO

Regulačná odchýlka  $e(t)$ /regulovaná veličina  $y(t)$



# PD regulátor v spätnej väzbe URO

Regulačná odchýlka  $e(t)$ /regulovaná veličina  $y(t)$



# PID regulátor v spätnej väzbe URO

Regulačná odchýlka  $e(t)$ /regulovaná veličina  $y(t)$

