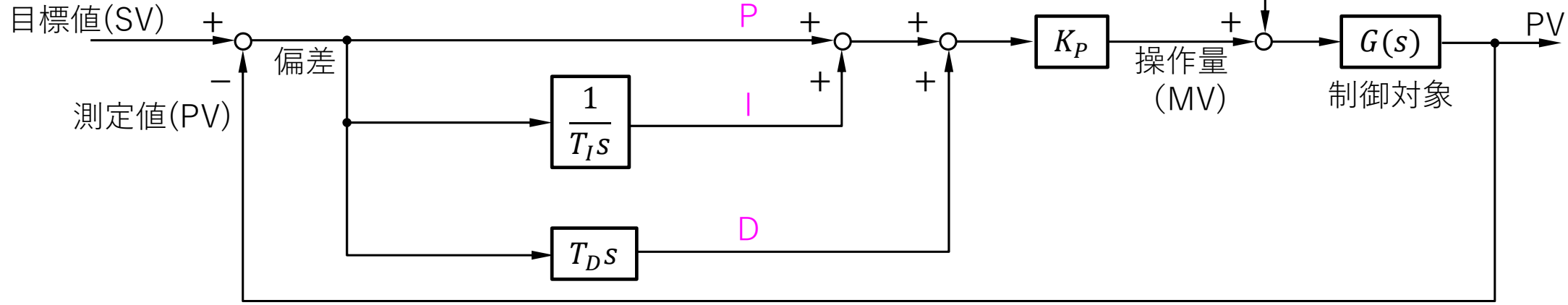
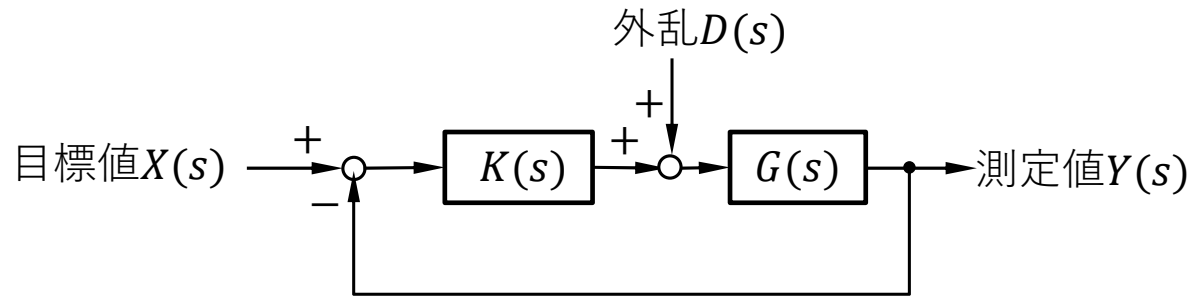


制御 (31) a 《2自由度PID制御》 比例ゲイン： K_P 積分時間： T_I 微分時間： T_D 外乱D

【PID制御】



PID制御は、外乱に対する制御応答と、目標値変更に対する制御応答を個別に調整することができない。
 外乱に対する制御応答と、目標値変更に対する制御応答は異なる。

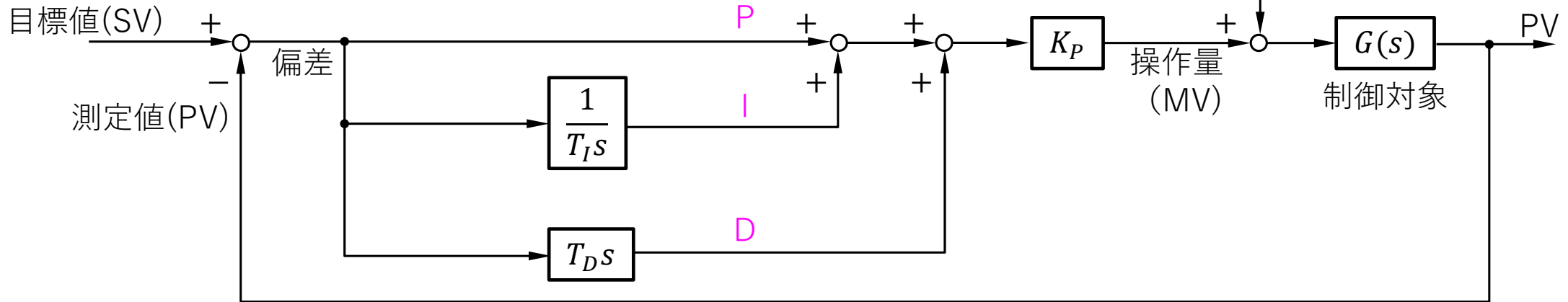


目標値に対する伝達関数：
$$\frac{Y(s)}{X(s)} = \frac{K(s)G(s)}{1 + K(s)G(s)}$$

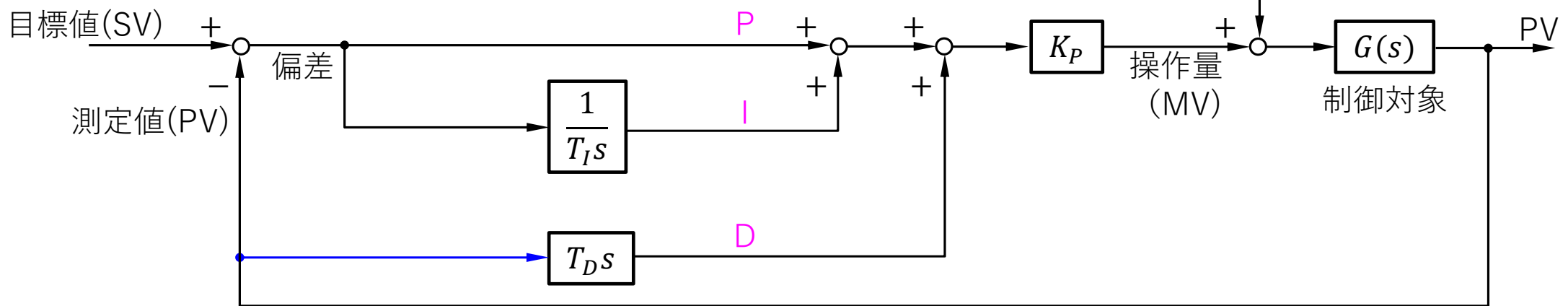
外乱に対する伝達関数：
$$\frac{Y(s)}{D(s)} = \frac{G(s)}{1 + K(s)G(s)}$$

制御 (31) a 《2自由度PID制御》 比例ゲイン： K_P 積分時間： T_I 微分時間： T_D 外乱D

【PID制御】

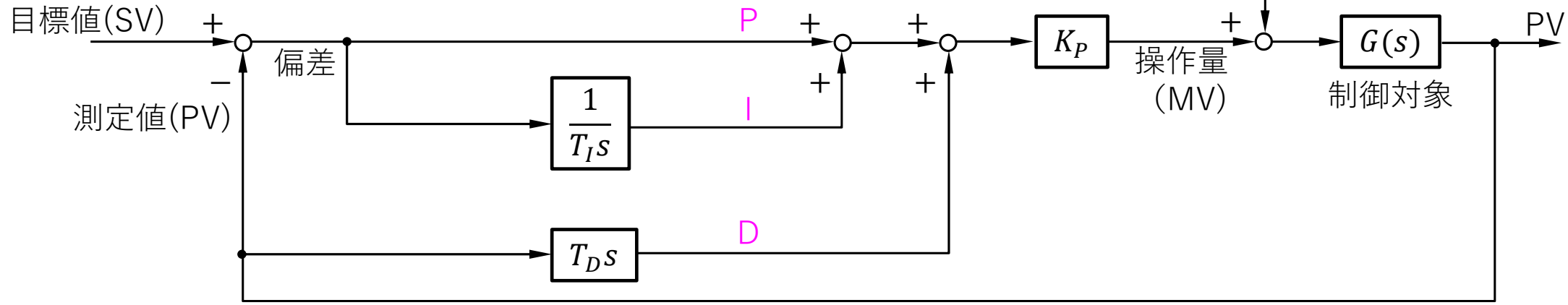


【PI-D制御】 ※測定値微分先行形PID

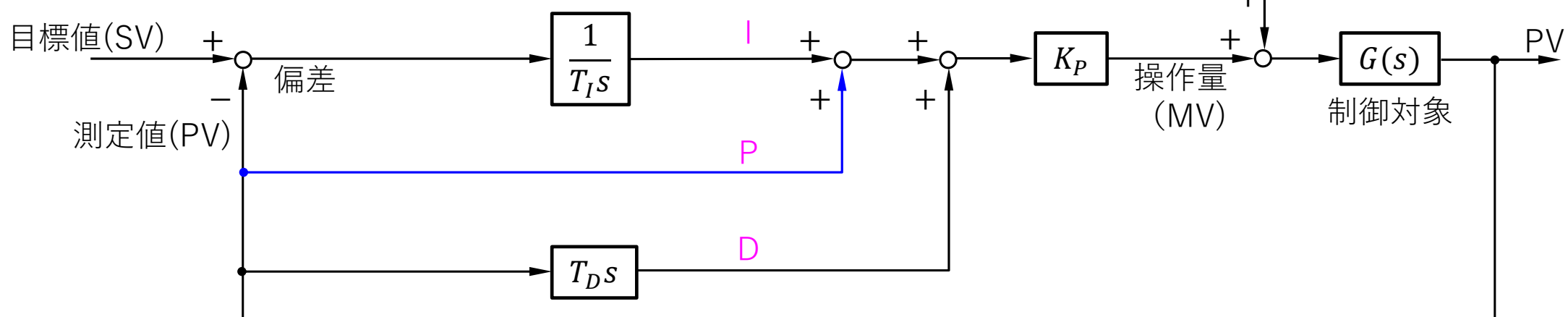


制御 (31) a 《2自由度PID制御》 比例ゲイン： K_P 積分時間： T_I 微分時間： T_D 外乱D

【PI-D制御】 ※測定値微分先行形

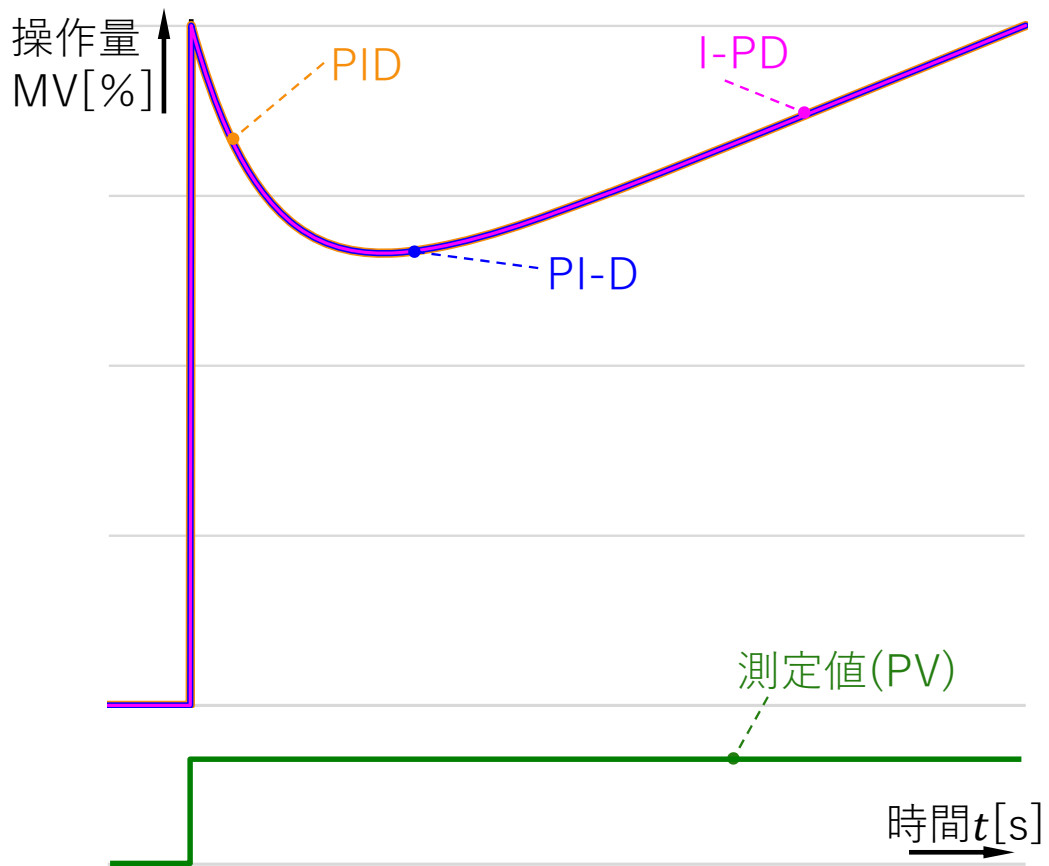


【I-PD制御】 ※測定値比例微分先行形PID

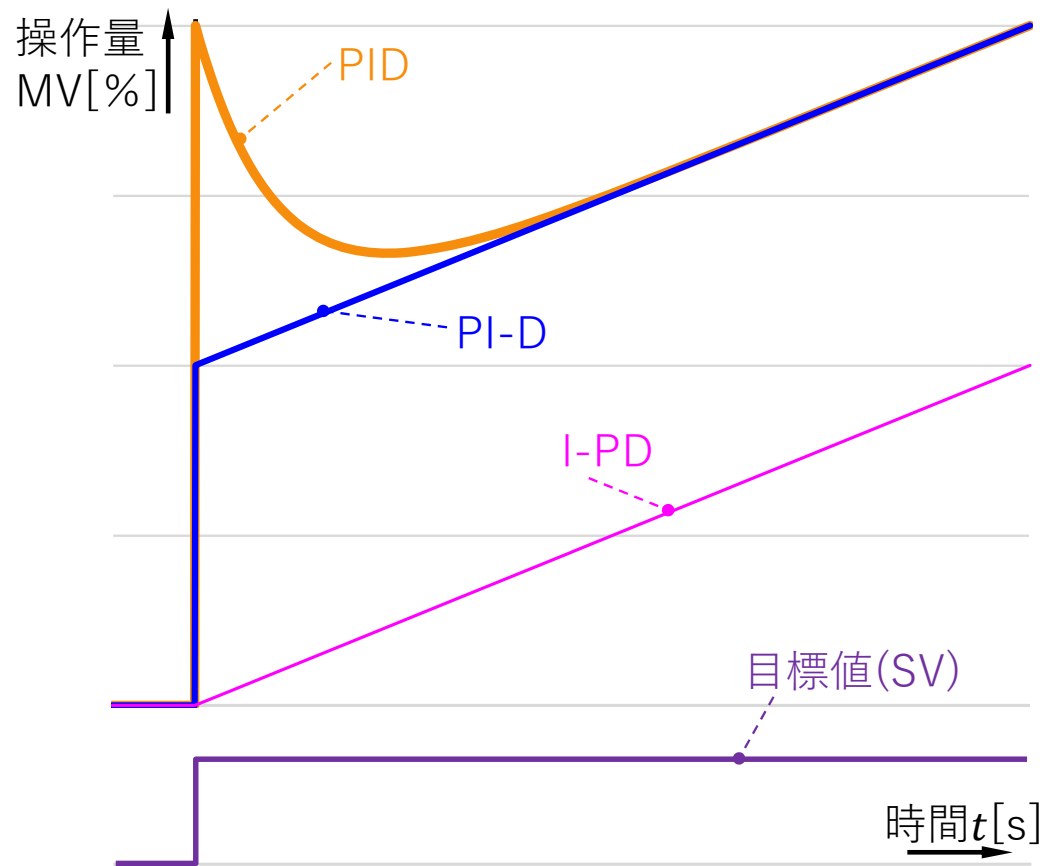


制御 (31) a 《2自由度PID制御》

(外乱に対するMV変化)

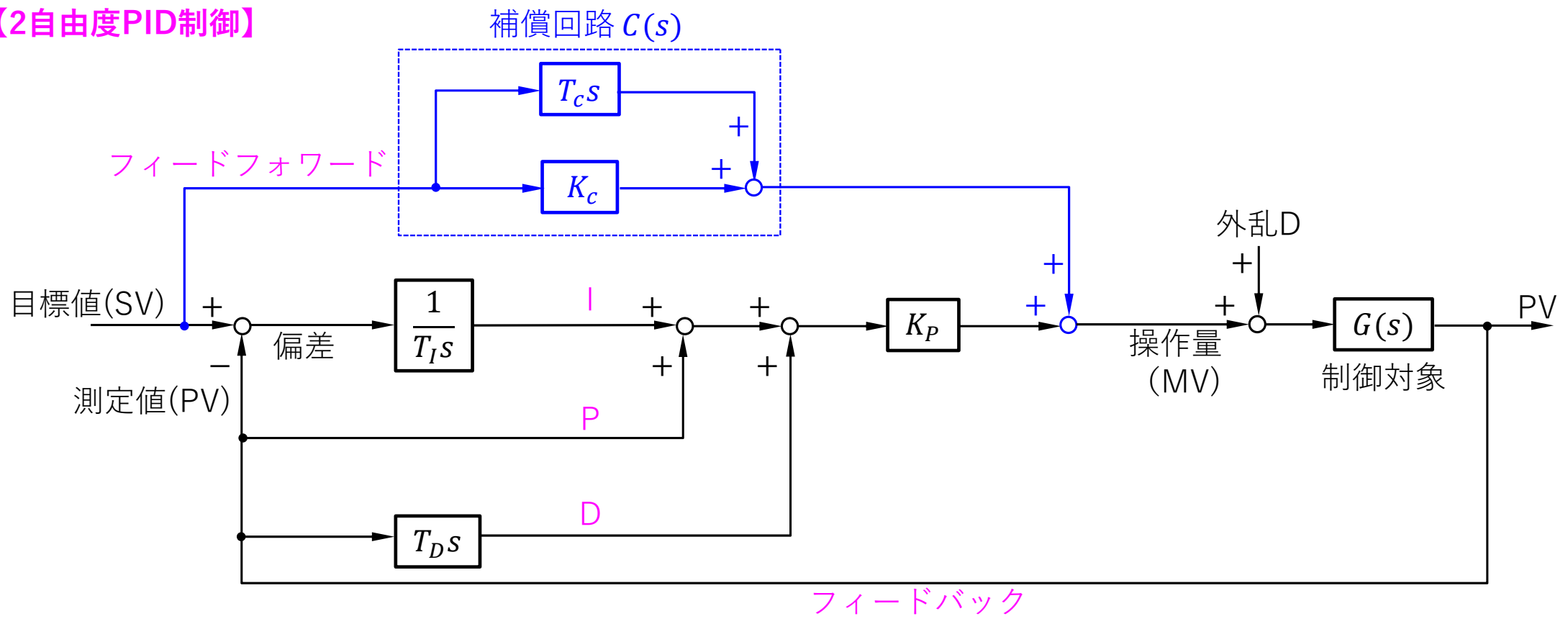


(目標値変更に対するMV変化)



制御 (31) a 《2自由度PID制御》 比例ゲイン： K_P 積分時間： T_I 微分時間： T_D

【2自由度PID制御】



外乱に対する制御応答と、目標値変更に対する制御応答を個別に調整することができる。