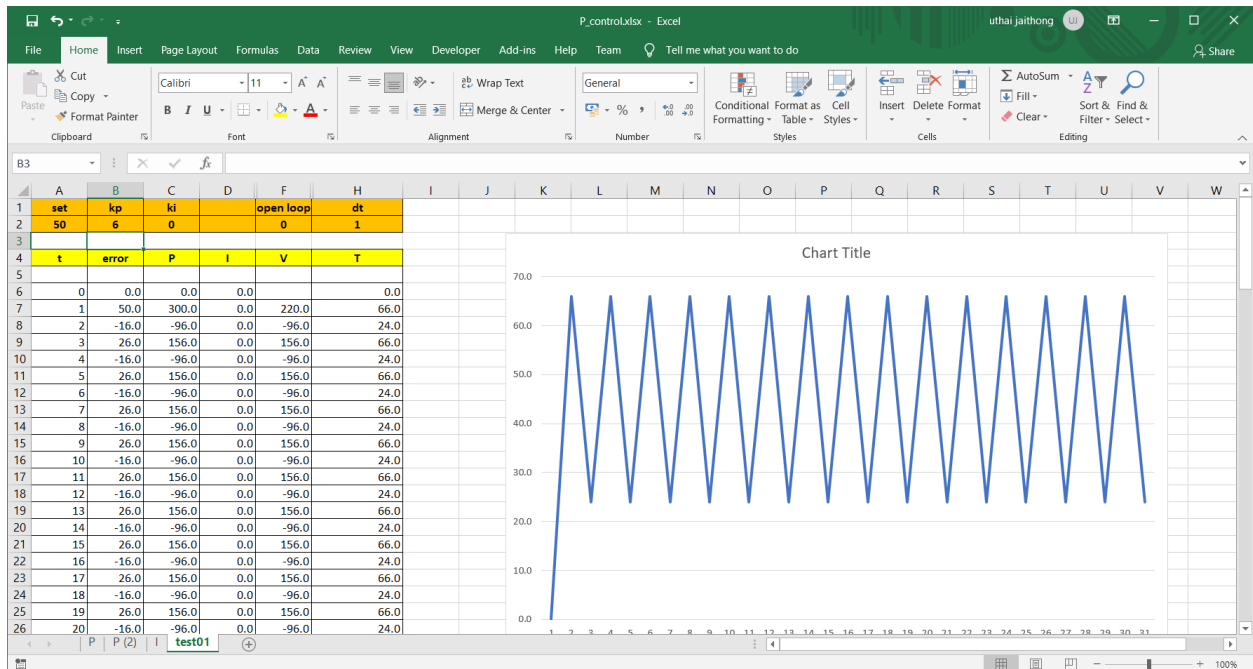


## การออกแบบตัวควบคุม PI ด้วยวิธีการของซีเกลอร์นิกโคล



$$K_c = 6.0$$

$$T = 2 \text{ sec}$$

$$K_p = 0.45 * k_c = 0.45 * 6 = 2.7$$

$$K_i = k_p / (0.83 * T) = 2.7 / (0.83 * 2) = 1.626$$