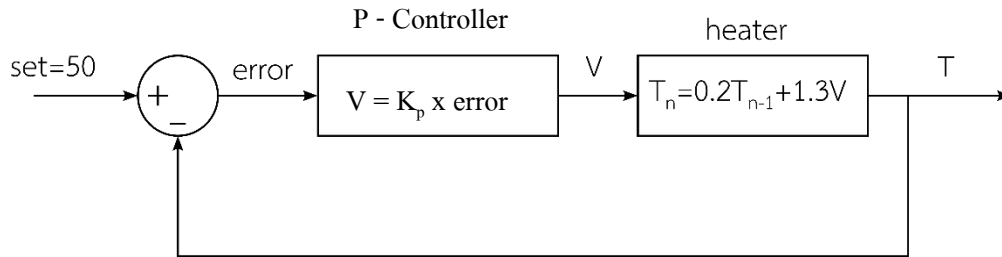


ตัวควบคุมแบบพี (P-controller)

$\Delta t = 1 \text{ sec}$, $K_p = 0.5$

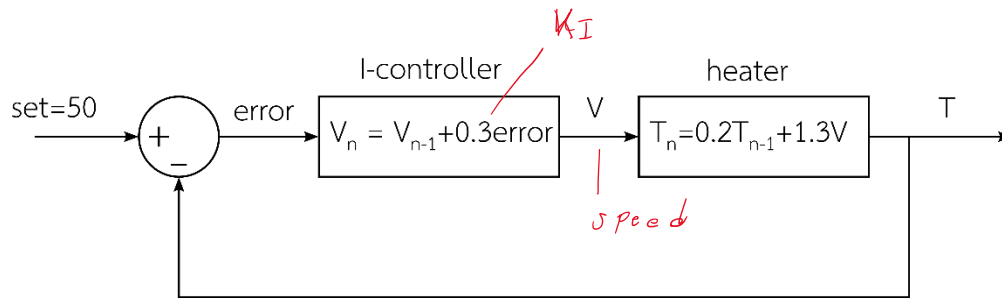


** ตัวอย่างตาราง

รอบที่	Error (°C)	V (โวลต์)	T (°C)
0	0	0	0
1	50	25	32.5
2	17.5	8.75	17.9
3	32.1	16	24.5
4	25.5	12.8	21.5
5	28.5	14.3	22.8
6			

$$speed_n = speed_{n-1} + K_I \times error$$

ตัวควบคุมแบบไอ (I-controller)



** ตัวอย่างตาราง

รอบที่	Error (°C)	V (โวลต์)	T (°C)
0	0	0	0
1	50	=0+0.3*50=15	=0+1.3*15= 19.5
2	=50-19.5=30.5	=15+0.3*30.5=24	=0.2*20+1.3*24=35
3	=50-35=15	=24+0.3*15=28.5	=0.2*35+1.3*28.5=44
4	=50-44=6	=28.5+0.3*6=30	=0.2*44+1.3*30=47.8
5	=50-47.8=2.2		
6			