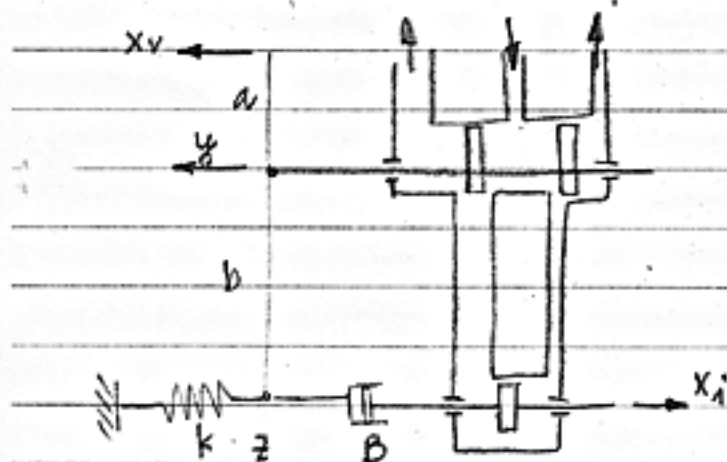


1. Proporcionalno integralni (PI) kontrolnik je realiziran s pomočjo hidrauličnega mehanizma, čustvena oznaka in načrta, kot je prikazano na spodnji sliki. Kerzi faktor ojačanja K_p in časovna konstanta T_i integralnega delovanja kontrolnika v prenosni karakteristiki $\frac{X_i(D)}{X_v(D)} = K_p \left(1 + \frac{1}{nD}\right)$ pod predpostavko da je konstanta ojačanja mehanizma K_m dovolj velika (K ne imitira prsti neskončnosti) $x_i = K_m \cdot y$



2. Za specifičen mehanizem mehanski sistem določimo odzornost med f in x nato narišemo dinamično analogno shemo in na njej označimo veličine, ki so analogne f , x in y .

