

ESERCIZIO

Il seguente programma realizza un *regolatore digitale*, che a sua volta è la *discretizzazione di un regolatore PI analogico*, ottenuta con il metodo di *Eulero all'indietro* e con periodo di campionamento $T = 1$ s.

Si chiede di determinare il *coefficiente dell'azione proporzionale* K_P ed il *tempo integrale* T_I del regolatore PI analogico di partenza.

```
program PI
begin
  read(Y);           % lettura campione uscita %
  E = W - Y;        % calcolo errore %
  U = UP + 3*E - 2*EP; % legge di controllo %
  write(U)          % scrittura nuovo valore uscita %
  EP = E;           % aggiornamento errore precedente %
  UP = U            % aggiornamento uscita precedente %
End
```