



ПИД-Регулятор импульсный с ручным управлением PID_PWM_CE (версия 12.10.1012)

Имя	Вх/Вых	Тип	Комментарий
ACTUAL	Вход	Real	Регулируемый параметр
SET_POINT	Вход	Real	Задание
D_ZONE	Вход	Real	Зона нечувствительности, в ф.е.
KP	Вход	Real	Коэффициент пропорциональности
TN	Вход	Real	Постоянная интегрирования, в сек. (т.е. 0,5 для 500 мс)
TV	Вход	Real	Постоянная дифференцирования, в сек. (т.е. 0,5 для 500 мс)
Time_PWM	Вход	Int	Время перерасчета, измеряется в тиках (циклы программы)
AVT_REG	Вход	Bool	Вход логический. Автоматический режим
kn_RUCH_Y_UP	Вход	Bool	Вход логический "Открыть"
kn_RUCH_Y_DOWN	Вход	Bool	Вход логический "Закреть"
Y_UP	Выход	Bool	Выход "ОТКРЫТЬ"
Y_DOWN	Выход	Bool	Выход "ЗАКРЫТЬ"

