PID控制器最佳設計

這個作品介紹一個設計PID控制器最佳化方法。PID控制器設計的問題模式採用四個性能指標（Performance index）即最大超越量，上升時間，安定時間和絕對誤差積分。此外，我們提出一個以模擬退火演算法為基礎的演算法來決定控制器參數。模擬結果與Ziegler- Nichols比較驗證本法可得較佳的控制結果。