

Regelungstechnik: Reglertypen

- P-Regler: K_R
- I-Regler: $\frac{K_R}{s}$
- PT₁-Regler: $\frac{K_R}{1 + T_R s}$
- PT₂-Regler: $\frac{K_R}{(1 + T_1 s)(1 + T_2 s)} = \frac{K_R}{1 + 2DTs + T^2 s^2}$
- PD-Regler: $K_R \cdot (1 + T_R s)$
- PI-Regler: $K_R \cdot \frac{1 + T_R s}{s}$
- PID-Regler: $K_R \cdot \frac{(1 + T_{R_1} s)(1 + T_{R_2} s)}{1 + \tau s}$
- PD-T1-Regler: $K_R \cdot \frac{(1 + T_{R_2} s)}{1 + \tau s}$