

Theo yêu cầu của khách hàng, trong một năm qua, chúng tôi đã dịch qua 16 môn học, 34 cuốn sách, 43 bài báo, 5 sổ tay (chưa tính các tài liệu từ năm 2010 trở về trước) Xem ở đây

**DỊCH VỤ
DỊCH
TIẾNG
ANH
CHUYÊN
NGÀNH
NHANH
NHẤT VÀ
CHÍNH
XÁC
NHẤT**

Chỉ sau một lần liên lạc, việc dịch được tiến hành

Giá cả: có thể giảm đến 10 nghìn/1 trang

Chất lượng: Tao dựng niềm tin cho khách hàng bằng công nghệ 1. Bạn thấy được toàn bộ bản dịch; 2. Bạn đánh giá chất lượng. 3. Bạn quyết định thanh toán.

Tài liệu này được dịch sang tiếng việt bởi:

www.mientayvn.com

Tìm bản gốc tại thư mục này (copy link và dán hoặc nhấn Ctrl+Click):

<https://drive.google.com/folderview?id=0B4rAPqlxIMRDSFE2RXQ2N3FtdDA&usp=sharing>

Liên hệ để mua:

thanhlam1910_2006@yahoo.com hoặc frbwrthes@gmail.com hoặc số 0168 8557 403 (gặp Lâm)

Giá tiền: 1 nghìn /trang đơn (trang không chia cột); 500 VND/trang song ngữ

Dịch tài liệu của bạn: http://www.mientayvn.com/dich_tiang_anh_chuyen_nghanh.html

After you enter the PID instruction and specify the PID structure, you use the configuration tabs to specify how the PID instruction should function.

Sau khi bạn đã đưa vào lệnh PID và xác định cấu trúc PID, bạn dùng các tab configuration để chỉ rõ cách thức hoạt động của lệnh PID.

[Click here to configure the PID instruction](#)

Click vào đây để cấu hình lệnh PID.

Specify Tuning

Xác định Tuning

Select the Tuning tab. Changes take affect as soon as you click on another field, click OK, click Apply, or press Enter.

Chọn tab Tuning. Sự thay đổi xảy ra ngay khi click trên trường khác, click OK, click Apply, hoặc ấn Enter.

Trong trường này	Xác định
Setpoint (SP)	Đưa vào một giá trị đã cho (.SP)
Set output %	Đưa vào thiết lập đầu ra theo phần trăm (.SO). Trong chế độ software manual, giá trị này được sử dụng cho đầu ra. Trong chế độ auto, giá trị này biểu diễn đầu ra theo %.
Proportional gain (K_p)	Đưa vào độ lợi của khâu tỷ lệ (.KP). Đối với các độ lợi không phụ thuộc, nó là độ lợi của khâu tỷ lệ (không đơn vị) Đối với các độ lợi phụ thuộc, nó là độ lợi điều khiển (không có đơn vị).
Integral gain (K_i)	Đưa vào độ lợi của khâu tích phân (.KI) Đối với các độ lợi độc lập, nó là độ lợi tích phân (1/giây) Đối với các độ lợi phụ thuộc, nó là thời gian reset (phút trên lần lặp lại)
Derivative time (K_d)	Đưa vào độ lợi khâu vi phân (.KD) Đối với các độ lợi độc lập, nó là độ lợi khâu vi phân (giây)

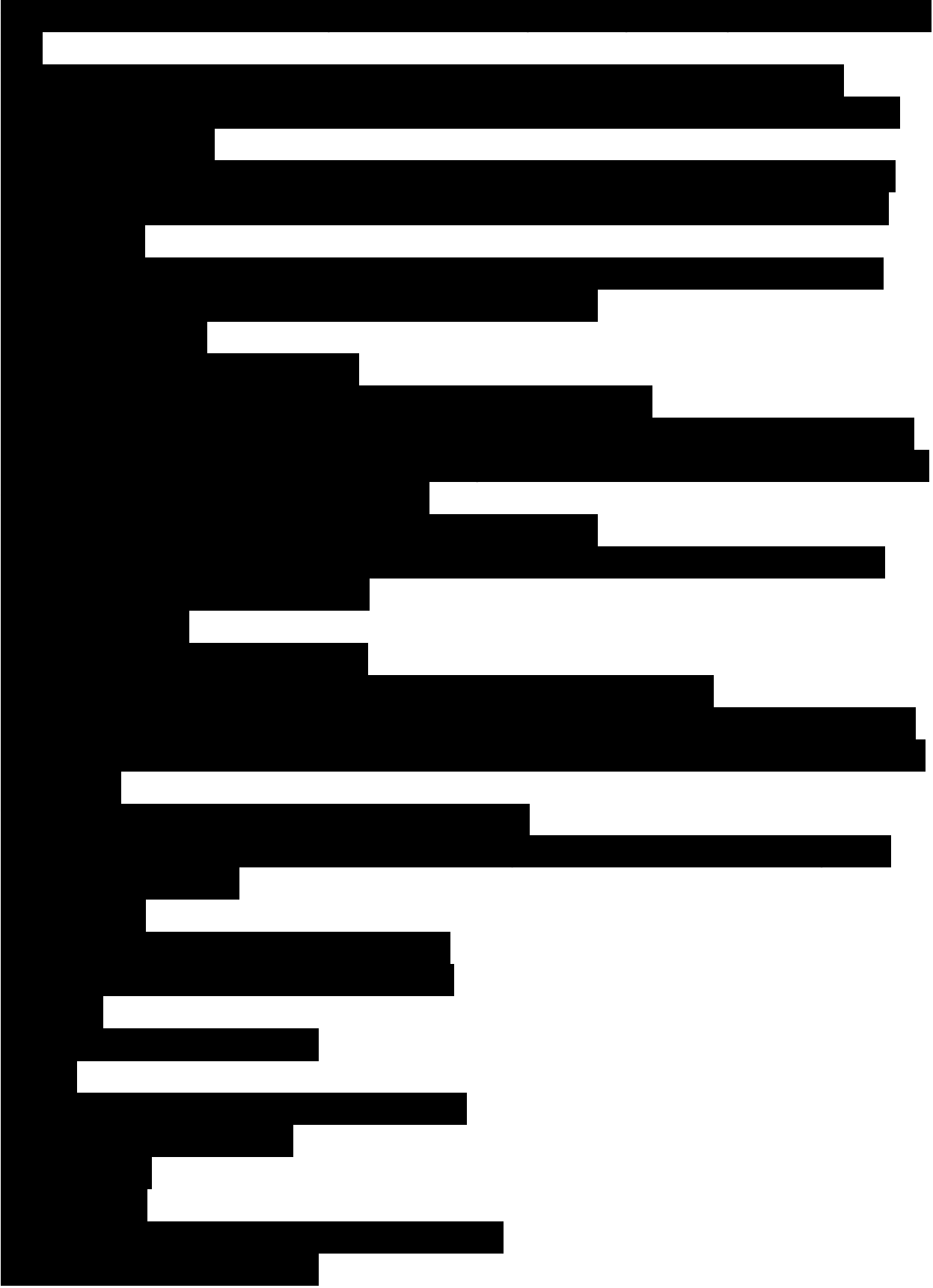
	Đối với các độ lợi phụ thuộc, nó là tỷ số thời gian (phút)
Manual mode	Chọn manual (.MO) hoặc software manual (.SWM). Chế độ manual sẽ chiếm ưu thế hơn chế độ software manual nếu chọn cả hai.

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]



[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]



[Redacted text block]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]

[REDACTED]