

SISTEMAS DE CONTROLE DIGITAL – ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO

PROFESSOR: JOSÉ LUIZ F. BARBOSA

APRESENTAÇÃO/RELATÓRIO: 23/07/2018

PROJETO 02

Controle PID Anti-Windup com Rejeição de Perturbações

1. Objetivo:

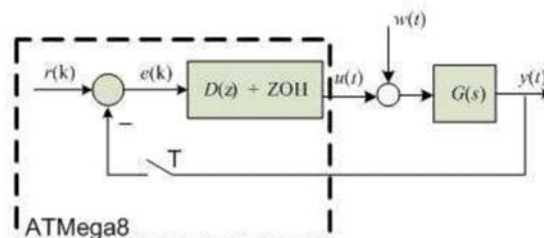
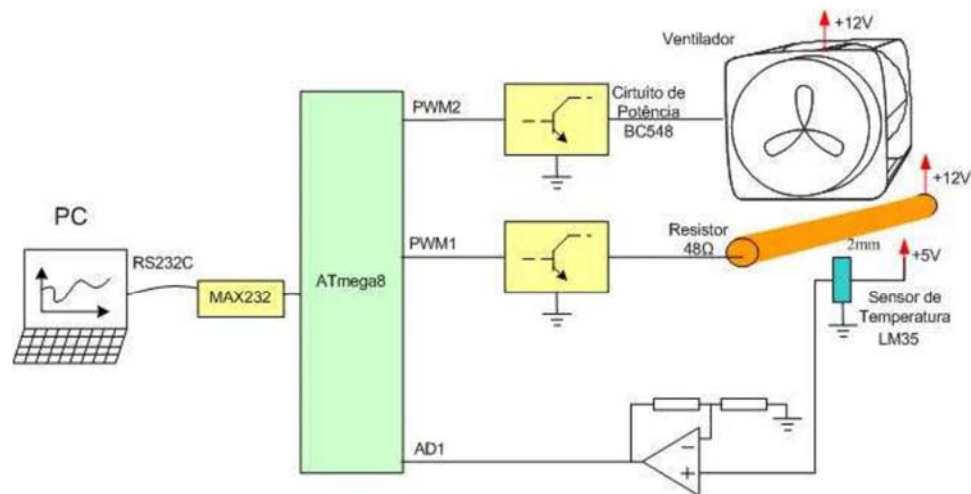
Projetar um controlador PID anti-windup discreto utilizando o LGR. Verificar em simulação se a saturação do atuador não prejudica as especificações de projeto. Verificar a rejeição de perturbações constantes e senoidais.

2. Resultado Esperado:

Mostrar na tela do PC, em tempo real, a referência, saída e sinal de controle para o controle PID com rejeição de perturbações.

3. Experimento Proposto:

- O experimento terá duração total de 30 min.
- A referência é uma onda quadrada entre 40°C e 50°C, período 400 seg.
- A partir de 600seg será incluída a ação anti-windup ao controlador PID.
- A partir de 1200seg será acionado um ventilador gerando uma perturbação senoidal com nível DC. Período = 64 seg e amplitude PWM entre 256-1023 (evitando a zona morta do ventilador).



4. Especificação do Projeto:

- Sobrepasso projetado em malha fechada de $\leq 40\%$.
- Tempo de pico ≤ 20 seg.
- Rejeição de perturbações constantes.
- Período de amostragem de 1 seg.
- Resolução da temperatura $\leq 0,1^\circ\text{C}$.

5. Projeto:

1. Identificar o modelo do processo em malha aberta ($u=\text{idinput}(3600,\text{'PRBS'},[0 \ .01],[512-128 \ 512+128])$): ganho, constante de tempo e atrasos.
2. Projetar no LGR o controlador PID discreto (sisotool).
3. Simular o processo considerando perturbação e saturação do atuador. Verificar as especificações.
4. Refinamento do projeto.

6. Verificação experimental::

1. Acrescentar o ventilador ao projeto 01 para gerar as perturbações.
2. Implementação do controle PID anti-windup discreto.
3. Validação e Testes

7. Relatório:

Incluir no relatório o LGR, simulações, circuito implementado, código fonte e resultados experimentais.

8. Resultados Esperados:

