

CEFET-MG / Campus Araxá Engenharia de Automação Industrial Sistemas de Controle de Processos Contínuos Prof. Henrique José Avelar

Ex11- Projeto de PID pelo Lugar das Raízes

Valor: 3 pts

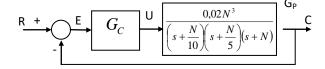
Nome: ______ N: ____ N: ____ Entrega até: 11/06/2023

Obs.: O número N corresponde aos 2 últimos números da sua matrícula

Objetivos: - projetar um controlador PID para atingir as especificações em Malha Fechada

Considere o sistema realimentado

Controle PID: $G_C = K_p \left(\frac{(s - z_1)(s - z_2)}{s} \right)$



Especificações: - sobressinal menor que 10%

Pede-se:

- 1) Considerando inicialmente apenas um controle proporcional, determine:
 - a. o valor de K_P para atender à especificação de sobressinal
 - b. o tempo de acomodação (critério de 2%)
- 2) Projetar um controlador PID para manter o sobressinal de 10% e obter um tempo de acomodação igual à metade do encontrado em (1).
- 3) Faça um programa (script no Matlab ou Octave ou Scilab) para gerar gráficos de resposta ao degrau do sistema com as seguintes curvas:
 - entrada de referência $r_{(t)}$
 - saída do sistema $c_{(t)}$
 - erro *e*(*t*)
 - saída do controlador $u_{(t)}$
- 4) Escreva uma conclusão a respeito dos resultados obtidos.