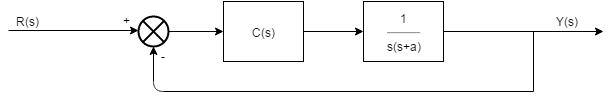
Laboratório de Controle e Automação Industrial – 2ELE044

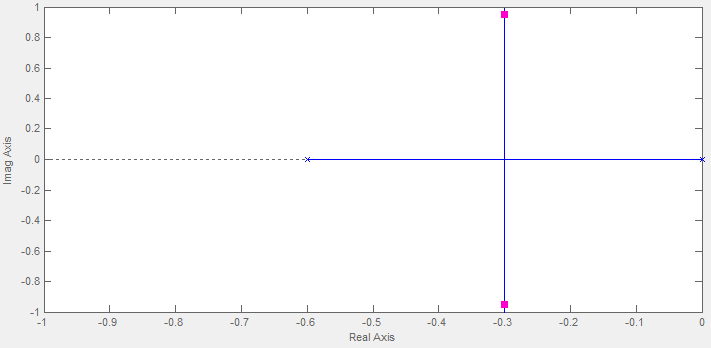
Aula 7.

Aluno: David Maykon Krepsky Silva

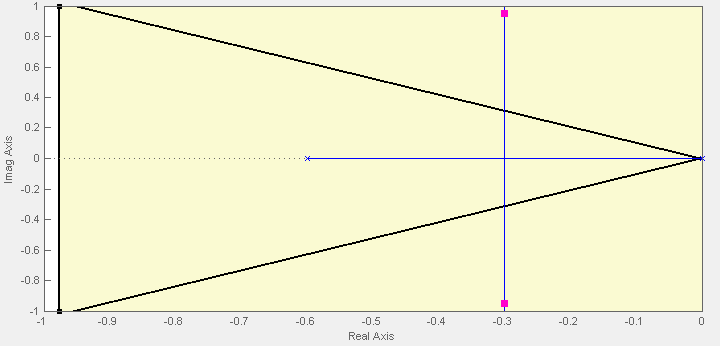
1 -



1. Desenhe o R.L. de G(s)H(s).



1. Desenhe o R.L. de mp e ts; e .



1. Determine se há R.L. que pertença à região dos pólos desejados.

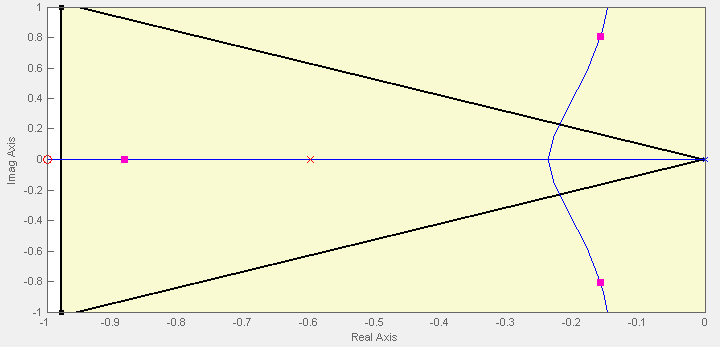
Por inspeção visual, não há R.L. na região dos pólos desejados.

1. Utilizando rlocfind encontre C(s) = K que estabilize o sistema com e .

Não é possível, pois não há R.L. na região dos pólos desejados.

1. Proponha um controlador . Como podemos realizar?

.



2 –