

Aula 6 - Laboratório de Controle - 2022/1

Métodos de sintonia dos ganhos do controlador PID

Nome: Dionatas Santos Brito e Pedro Anselmo Santana De Angeli

Antes de fazer esta aula, é muito importante ler o documento [sintonia_pid.pdf](#).

```
I=3 ;  
turma=3 ;  
g=init(turma,I)
```

g =

$$\frac{2.986e05}{s^4 + 96 s^3 + 3456 s^2 + 55296 s + 331776}$$

Continuous-time transfer function.

g =

$$\frac{2.986e05}{s^4 + 96 s^3 + 3456 s^2 + 55296 s + 331776}$$

Continuous-time transfer function.

```
datetime('now')
```

```
ans = datetime  
      23-Jun-2022 12:24:46
```

```
pwd
```

```
ans =  
'C:\Users\LEC0\Desktop\LabControle\aula6'
```

Atividade 1 - Obtenção de modelos de ordem 1 e sintonia de controladores

Nesta atividade, execute o app aula7.mlapp para fazer a sintonia de um controlador P,PI ou PID via método de Ziegler-Nichols. **Assista o video Aula7.mp4 sobre como usar este app.**

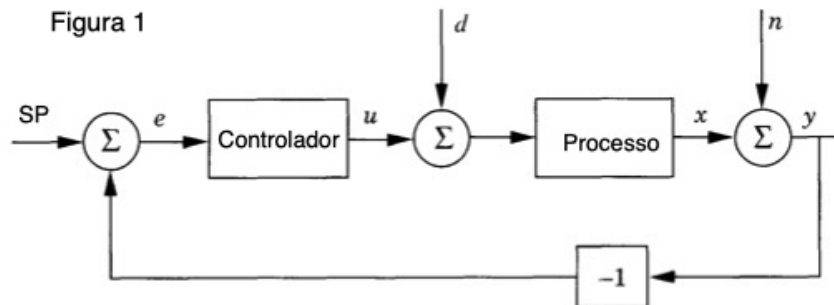
A Tabela 1 mostra como são calculados os ganhos dos controladores P, PI ou PID usando o método de Ziegler-Nichols

usando um modelo de primeira ordem definido por $G(s) = \frac{Ke^{-\theta}}{\tau s + 1}$, aproximado de uma FT de maior ordem.

Lembrando: $K_i = 1/T_i$ e $K_d = T_d$,

Tabela 1. Sintonia via segundo método de Ziegler Nichols			
Controlador	K_P	T_I	T_D
P	$\frac{\tau}{K\theta}$	-	-
PI	$\frac{0.9\tau}{K\theta}$	3.33θ	
PID	$\frac{1.2\tau}{K\theta}$	2θ	0.5θ

As simulações são feitas como mostrado na figura 1, para uma entrada degrau SP e para um distúrbio em degrau em d.



Mostre o resultado da sintonia ao professor que o avaliará.

O modelo de ordem 1 obtido será usado nas demais atividades.

Atividade 2 - Avaliação dos métodos de sintonia: controladores PI e PID

Da atividade 1, escolha os parâmetros do modelo g_1 que será usado daqui para diante. Os 4 métodos de sintonia apresentados em `sintonia_pid` serão avaliados aqui.

Controladores PI e PID serão sintonizados e devem ter seu desempenho comparado.

Sintonia do controlador PI

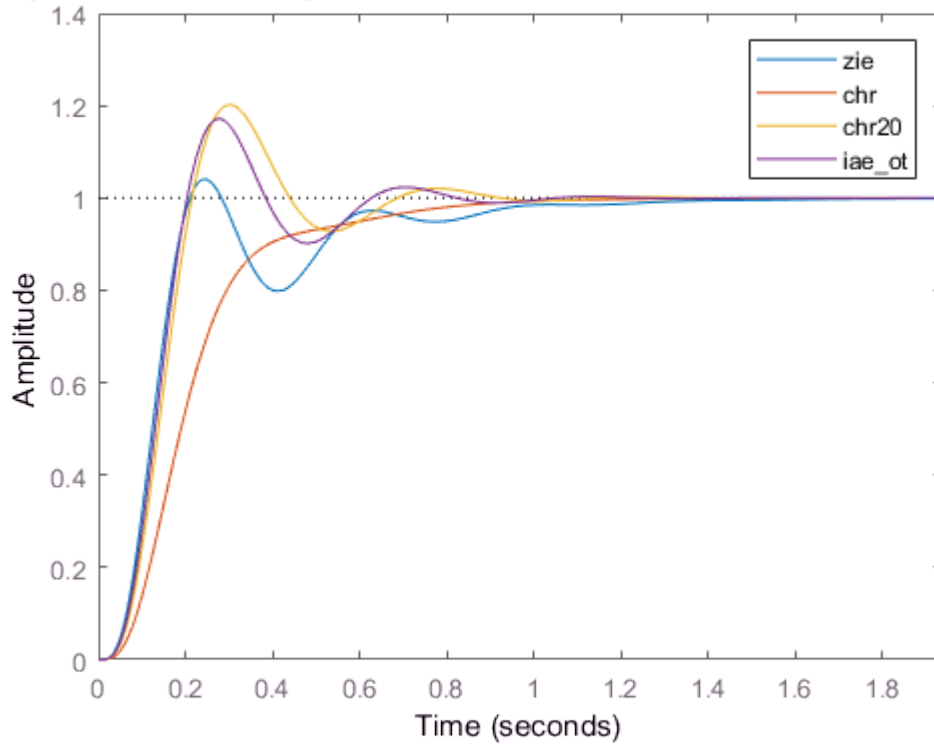
```
K=0.9; % Estes valores (K,tau,teta) vem da atividade 1
tau=0.1;
teta=0.07;
g1=tf(K,[tau 1], 'InputDelay', teta);
c1=sintonia(g1, 'PI', 'zie');
c2=sintonia(g1, 'PI', 'chr');
c3=sintonia(g1, 'PI', 'chr20');
c4=sintonia(g1, 'PI', 'iae_ot');

m1=feedback(c1*g,1);
m2=feedback(c2*g,1);
m3=feedback(c3*g,1);
m4=feedback(c4*g,1);

m1d=feedback(g,c1);
m2d=feedback(g,c2);
m3d=feedback(g,c3);
m4d=feedback(g,c4);
```

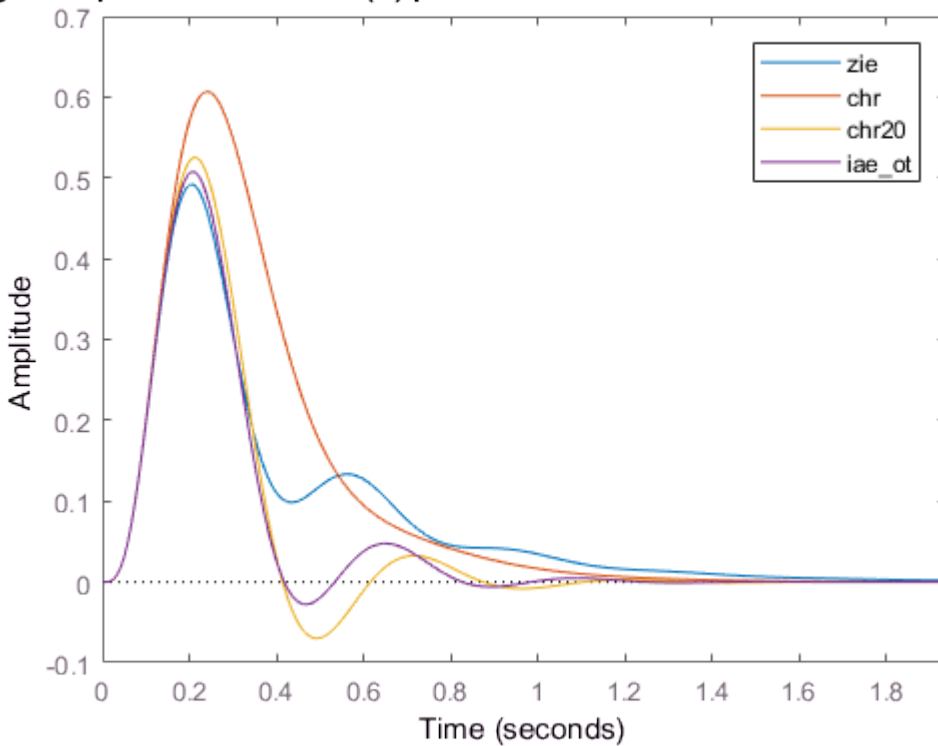
```
[y,t]=step(m1d);
figure
Tempo=max(t); % Escolher valor que mostre a resposta transitoria e em regime
t=linspace(0,Tempo,500);
step(m1,m2,m3,m4,Tempo);title('Fig2. Resposta ao degrau para os 4 métodos de sintonia e controlador PI')
legend('zie','chr','chr20','iae_ot')
```

Fig2. Resposta ao degrau para os 4 métodos de sintonia e controlador PI



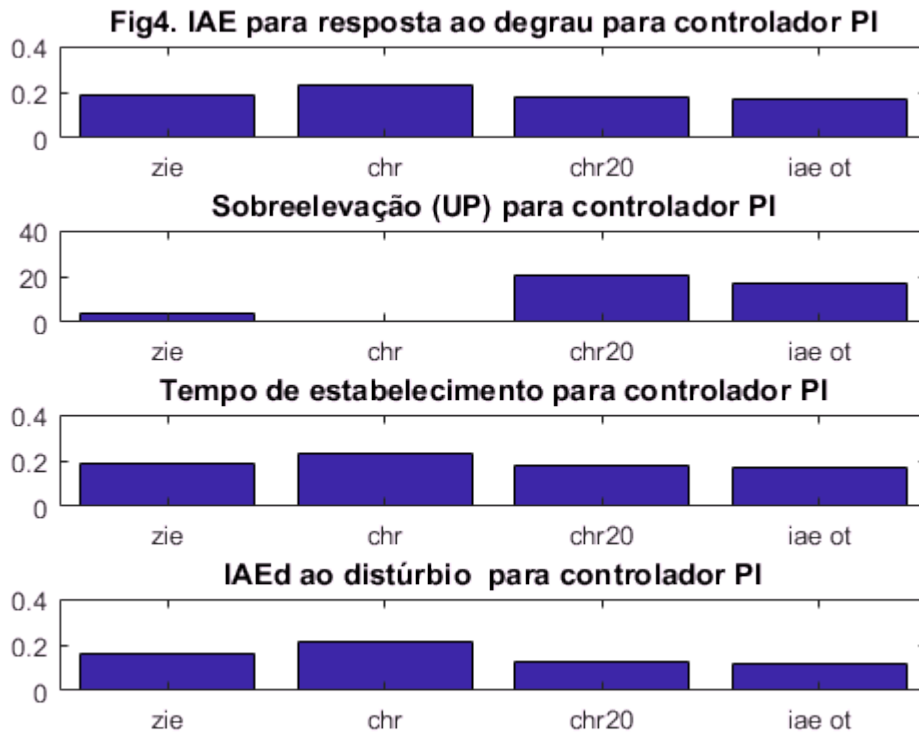
```
figure
step(m1d,m2d,m3d,m4d,Tempo);title('Fig3. Resposta ao distúrbio (d) para os 4 métodos de sintonia e controlador PI')
legend('zie','chr','chr20','iae_ot')
```

Fig3. Resposta ao distúrbio (d) para os 4 métodos de sintonia e controlador



```
[iae_pi(1), UP_pi(1), ts_pi(1), iaed_pi(1)]=iaeupts(c1,g,t);
[iae_pi(2), UP_pi(2), ts_pi(2), iaed_pi(2)]=iaeupts(c2,g,t);
[iae_pi(3), UP_pi(3), ts_pi(3), iaed_pi(3)]=iaeupts(c3,g,t);
[iae_pi(4), UP_pi(4), ts_pi(4), iaed_pi(4)]=iaeupts(c4,g,t);

figure;
subplot(4,1,1);
bar(iae_pi);title('Fig4. IAE para resposta ao degrau para controlador PI');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});
subplot(4,1,2);
bar(UP_pi);title('Sobreelevação (UP) para controlador PI');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});
subplot(4,1,3);
bar(iae_pi);title('Tempo de estabelecimento para controlador PI');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});
subplot(4,1,4);
bar(iaed_pi);title('IAEd ao distúrbio para controlador PI');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});
```



2.1 Que método dá o melhor controlador PI para os critérios IAE e UP?

Em relação ao IAE, o melhor método foi o IAE OT, com 0.1675. E em relação ao UP, o melhor foi o CHR, com sobressinal zero.

2.2 Verifique se o controlador PI que dá melhor rejeição ao distúrbio (menor IAEd) também dá menor IAE (resposta ao degrau). Compare e justifique, usando as figuras 2 e 3.

Sim, o método IAE OT tem o menor IAE e o menor IAEd. De acordo com a figura 2, percebe-se que a oscilação em torno da saída é menor e ao analisar a figura 3, tem-se que a amplitude do distúrbio é menor que os outros métodos.

2.3 Dos 4 controladores (c1,c2,c3,c4), qual tem maior ganho Kp? Verifique que efeito isto teve sobre IAE, UP, ts, IAEd

C1 possui o maior Kp: 1.43.

UP - Um maior Kp tende a ter um maior sobressinal, porém não observamos isso ao analisar a figura 4.

Ts, IAE e IAEd - Um maior Kp tende a ter um menor valor para os 3 parâmetros e conseguimos observar analisando a figura 4 que está bem próximo disso.

Sintonia do controlador PID

```
c1=sintonia(g1,'PID', 'zie');
```

```

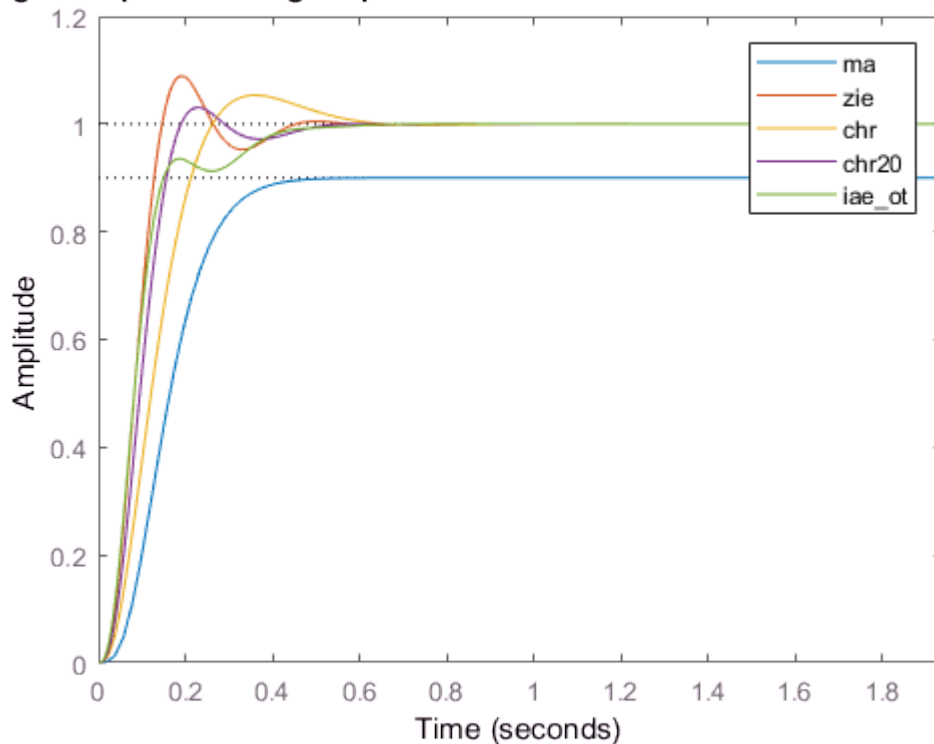
c2=sintonia(g1,'PID', 'chr');
c3=sintonia(g1,'PID', 'chr20');
c4=sintonia(g1,'PID', 'iae_ot');

m1=feedback(c1*g,1);
m2=feedback(c2*g,1);
m3=feedback(c3*g,1);
m4=feedback(c4*g,1);

figure
step(g,m1,m2,m3,m4,Tempo);title('Fig5. Resposta ao degrau para os 4 métodos de sintonia e cont
legend('ma','zie','chr','chr20','iae_ot')

```

Fig5. Resposta ao degrau para os 4 métodos de sintonia e controlador PID



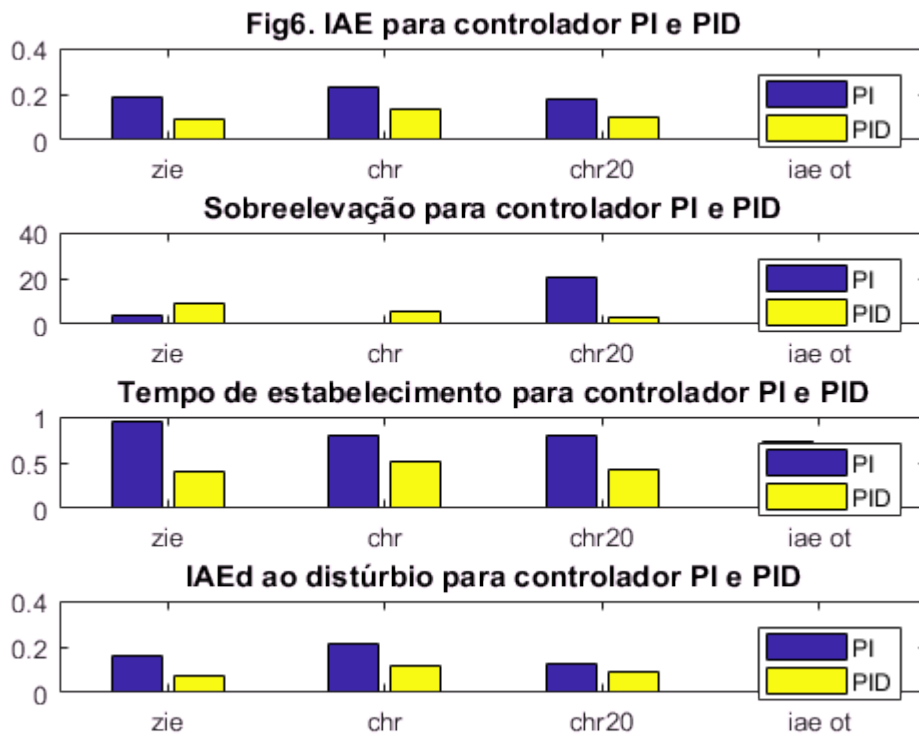
```

[iae_pid(1), UP_pid(1), ts_pid(1), iaed_pid(1)]=iaeupts(c1,g,t);
[iae_pid(2), UP_pid(2), ts_pid(2), iaed_pid(2)]=iaeupts(c2,g,t);
[iae_pid(3), UP_pid(3), ts_pid(3), iaed_pid(3)]=iaeupts(c3,g,t);
[iae_pid(4), UP_pid(4), ts_pid(4), iaed_pid(4)]=iaeupts(c4,g,t);

figure;
subplot(4,1,1);
bar([iae_pi;iae_pid]);title('Fig6. IAE para controlador PI e PID');
legend('PI','PID');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});
subplot(4,1,2);
bar([UP_pi;UP_pid]);title('Sobreelevação para controlador PI e PID');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});legend('PI','PID');
subplot(4,1,3);
bar([ts_pi;ts_pid]);title('Tempo de estabelecimento para controlador PI e PID');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});legend('PI','PID');
subplot(4,1,4);

```

```
bar([iaed_pi;iaed_pid]);title('IAEd ao distúrbio para controlador PI e PID');
set(gca,'xticklabel',{'zie','chr','chr20','iae ot'});legend('PI','PID');
```



2.4 Compare os valores de IAE obtidos pelos controladores PI e PID, e uso os valores de U_p e t_s para explicar as diferenças.

Os valores de IAE dos controladores PI são maiores que os controladores PID. Pode-se concluir analisando a figura 6 que o que está determinando o IAE é o tempo de estabelecimento, que é maior no PI em todos os métodos.

2.5 Compare o desempenho dos controladores PI e PID (Fig.9) em termos dos valores de IAE para os 4 métodos, usando as figuras de resposta ao degrau para justificar

Analisando os valores obtidos na figura 6, percebe-se que não existe um método que gera resposta com menor IAE para o PI e PID ao mesmo tempo.

2.6 Usando as figuras mostradas, como escolher o controlador (PI ou PID) e o método (um dos 4) para a melhor resposta ao degrau e ao mesmo tempo melhor rejeição ao distúrbio? (faça uma nova figura, se isto ajudar)

Analisando a figura 6 e tendo como métricas o IAE e o IAEd, podemos escolher o controlador PID com método ZIE como o controlador com melhor resposta ao degrau e melhor rejeição ao distúrbio.

Atividade 3 - Avaliação da sintonia lambda com controlador PID

Neste método o parâmetro λ é escolhido de forma a obter os parâmetros do controlador $C(s)$ para que se tenha em malha fechada

$$M(s) = \frac{C(s)G(s)}{1 + C(s)G(s)} = \frac{1}{\lambda s + 1}$$

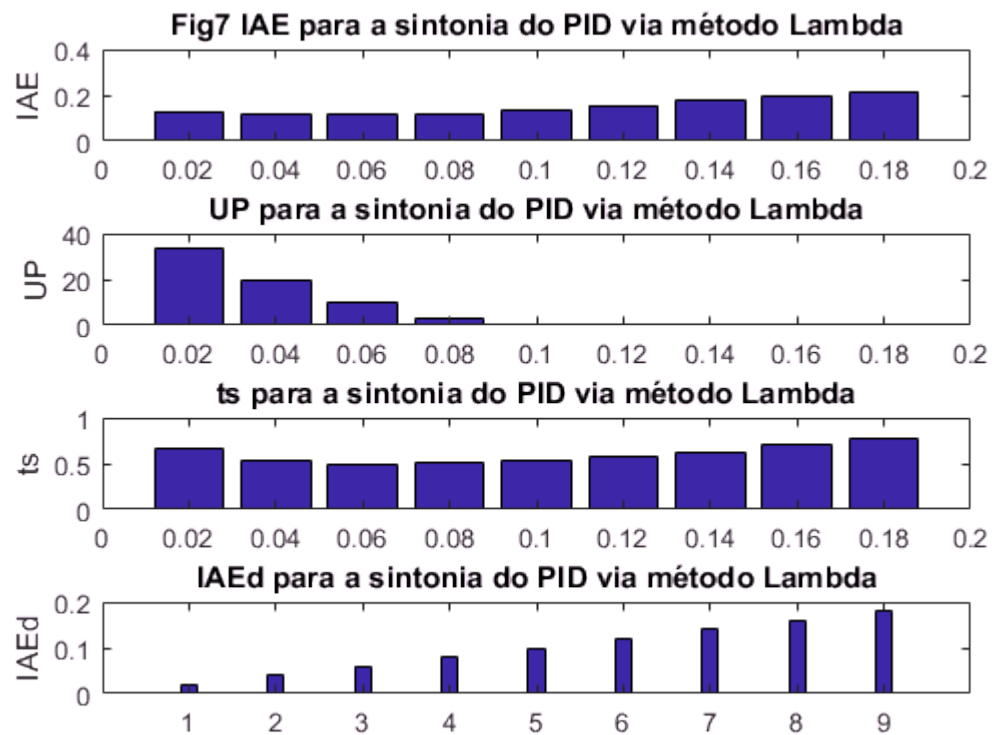
Assim, pode escolher a dinâmica da resposta, reduzindo o tempo de subida e estabelecimento, com o preço de uma maior sobrelevação.

```
tau=g1.Denominator{1}(1);
lambda=tau*[0.2 0.4 0.6 0.8 1 1.2 1.4 1.6 1.8]; % Altere se ficar melhor
for i=1:length(lambda)
    c=sintonia(g1,'PID', 'lam',lambda(i));
    m=feedback(c*g,1);
    [iael(i),upl(i), tsl(i), iaedl)=iaeupts(c,g,t);
end

figure
subplot(4,1,1);
bar(lambda,iael);title('Fig7 IAE para a sintonia do PID via método Lambda');
ylabel('IAE');
subplot(4,1,2);
bar(lambda,upl);title('UP para a sintonia do PID via método Lambda');
ylabel('UP');

subplot(4,1,3);
bar(lambda,tsl);title('ts para a sintonia do PID via método Lambda');
ylabel('ts');

subplot(4,1,4);
bar(lambda,iaedl);title('IAEd para a sintonia do PID via método Lambda');
ylabel('IAEd');
```

```

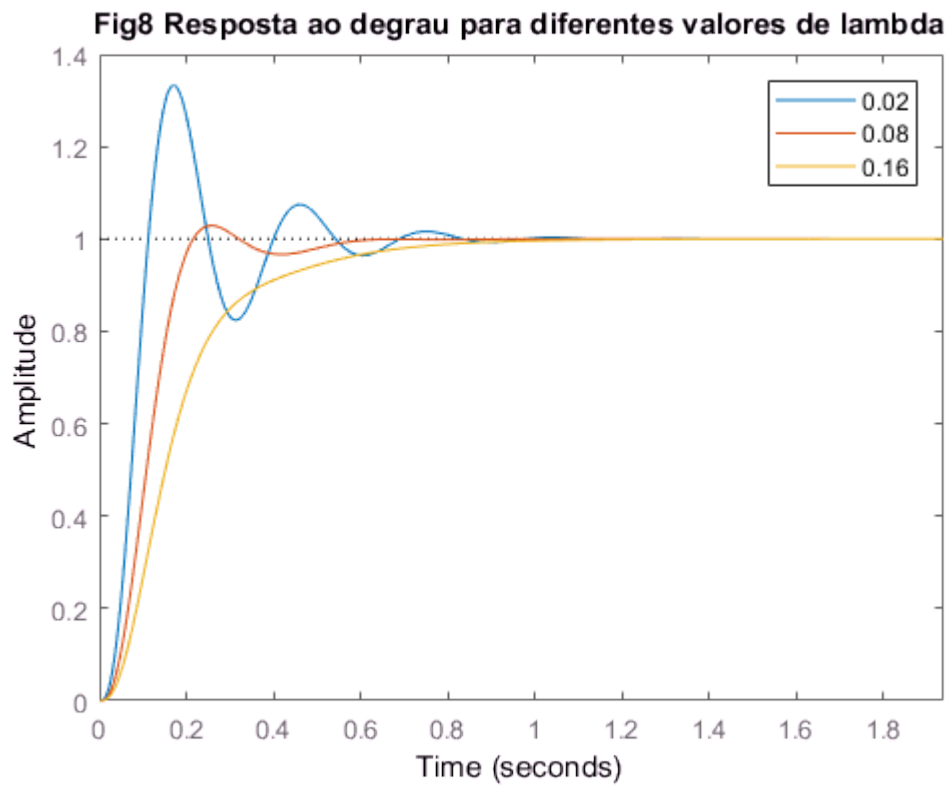
c1=sintonia(g1,'PID', 'lam',lambda(1));
c2=sintonia(g1,'PID', 'lam',lambda(4));
c3=sintonia(g1,'PID', 'lam',lambda(8));

m1=feedback(c1*g,1);
m2=feedback(c2*g,1);
m3=feedback(c3*g,1);

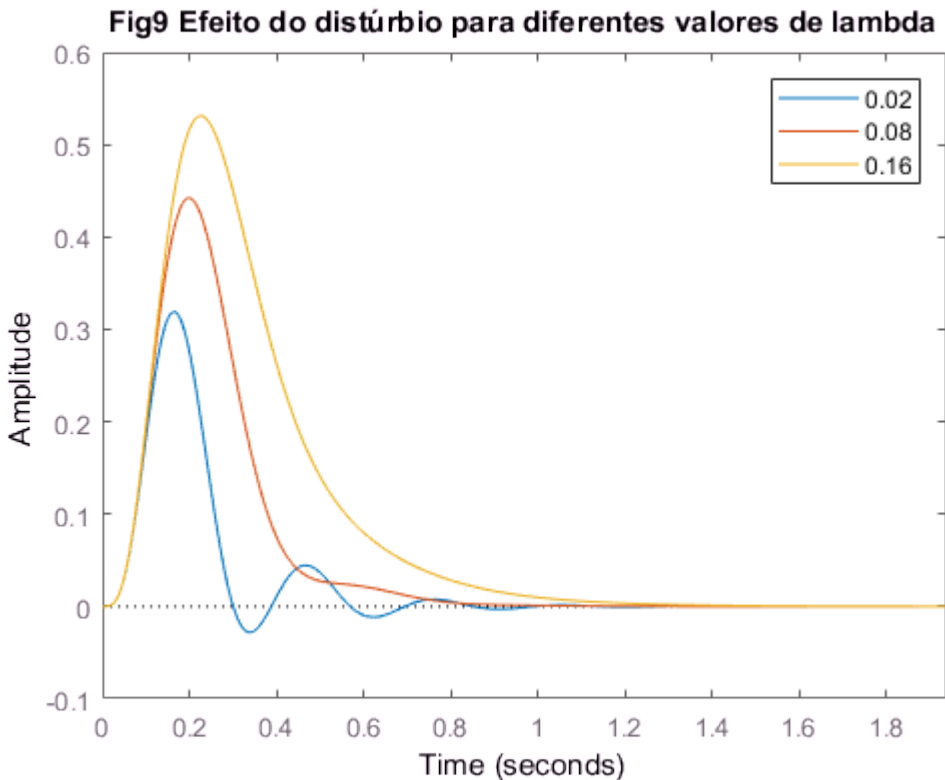
m1d=feedback(g,c1);
m2d=feedback(g,c2);
m3d=feedback(g,c3);

figure
step(m1,m2,m3,Tempo);title('Fig8 Resposta ao degrau para diferentes valores de lambda')
legend(num2str(lambda(1)),num2str(lambda(4)),num2str(lambda(8)))

```



```
figure
step(m1d,m2d,m3d,Tempo);title('Fig9 Efeito do distúrbio para diferentes valores de lambda')
legend(num2str(lambda(1)),num2str(lambda(4)),num2str(lambda(8)))
```



3.1 Qual o efeito do valor de λ em UP e ts? Justifique o comportamento baseado no ganho K_p , que é dado por $K_p = \frac{2\tau + \theta}{K(2\lambda + \theta)}$ para PID e $K_p = \frac{2\tau + \theta}{2K\lambda}$ para PI. (ver Tabela 7 de Sintonia_PID.pdf)

O aumento do lambda causa uma diminuição em UP. Analisando a fórmula $K_p = \frac{2\tau + \theta}{K(2\lambda + \theta)}$, percebemos que ao aumentar o lambda, o valor de K_p diminui e, por consequência, o sobressinal também diminui. Já o ts diminui no início e aumenta na sequência.

3.2 Compare o efeito de λ sobre o IAE (resposta ao degrau) e sobre o IAE_d (resposta ao distúrbio). Como escolher um valor de λ que atenda bem os dois?

O IAE_d aumenta conforme o lambda aumenta. Já o IAE diminui no início e aumenta na sequência. Pode-se escolher o menor lambda (0.02), pois possui o menor IAE_d e um IAE bem próximo do mínimo, que ocorre quando lambda é igual a 0.06.

3.3 Compare o valor de IAE conseguido com o método IAE_{ot} e o menor valor obtido com o método lambda. Justifique as diferenças (lendo pag 27 de Sintonia_pid.pdf).

O menor IAE obtido com o método IAE_{ot} foi no controlador PID: 0.1041. Já no método lambda, o menor valor é obtido no menor valor de lambda (0.06): 0.1132.

O método foi feito para ser utilizado em sistema de primeira ordem, entretanto, foi usado em um sistema de segunda ordem para aproximar e pode não ocorrer exatamente como foi planejado.

Outra diferença está em relação às variações, quando λ varia, somente o K_p varia e o T_i continua o mesmo.