

**ENGC42 - SISTEMAS DE CONTROLE I**  
**TRABALHO EM EQUIPE**

**Semestre Letivo 2022-2**  
**Prof. Cristiane Paim**

<b>Equipe</b>	<b>Integrantes</b>	<b>Tema Proposto</b>
1	Aécio Petrônio Floriano Tosta Gomes Gabriel Bittencourt Pamplona Fonseca Evone Luisa Silva Santana	Controle de Posição: Ball and Beam
2	Alípio Souza Silva Uendel Camilo Gonçalves Maira Bastos Prates	Controle de Velocidade: Motor CC
3	Ana Carolina Aranha Campos Matheus Angelo Silveira Santos Tales Silva de Santana	Controle de Nível de Tanques Acoplados
4	Bruna Kariny Fontes Rodrigues Caudelino Pereira Lima Oliveira Lucas Farias Brasileiro Nilton José de Souza Ferreira Neto	Controle de Posição: Pêndulo Invertido
5	Paula Caroline Garcia Silva Matheus da Silva Veloso	Controle de Nível de Tanques Acoplados
6	Douglas David da Silva Oliveira Lorena Oliveira Barbosa Leonardo José Cardoso Pedreira Gama	Controle de Temperatura: trocador de calor
7	Felipe dos Santos Alcântara Kauan de Jesus sacramento Wendell de Jesus Souza	Controle de Posição: Ball and Beam
8	Sara Santos Santana Werles Salvio Oliveira Carneiro Mário Alã Pereira de Jesus	Controle de Posição: Pêndulo Invertido
9	Matheus Carvalho Handley Santos Maurício Taffarel Barreto da Silva Caio França Santos	Controle de Temperatura: trocador de calor
10	Caio Borges Couto Lucas de Almeida Correia	Controle de Velocidade: Motor CC

**ENGC42 - SISTEMAS DE CONTROLE I**  
**TRABALHO EM EQUIPE**

**Semestre Letivo 2022-2**  
**Prof. Cristiane Paim**

<b>Equipe</b>	<b>Integrantes</b>	<b>Tema Proposto</b>
1	Matheus Ferraz Lessa Roberto Gomes Abdalla Machado Lucas Pinheiro Soares	Controle de Posição: ângulo de antena
2	Thayná Campos Lima de oliveira Gabriel de Andrade Silva Felipe Araujo dos Santos	Controle de Posição: acionador de disco
3	Júlia Carvalho de Souza Gabriel Lucas Nascimento Silva	Controle de Posição: ângulo de antena
4	Leonardo Cerqueira de Campos Rodrigo Santana do Valle Cleber Araujo de Andrade	Controle de Posição: acionador de disco
5	Eric Martins Cerqueira Gabriel Callado Julião	Controle de Posição: servomecanismo hidráulico