

José E. de A. Junior: 20170009356

Kallil de A. Bezerra: 20180154987

Rafael de M. M. Capuano: 20180010172

Victor K. C. Sousa: 20180155278

Controle PID de Sistemas Dinâmicos: Sistema de Primeira Ordem

Brasil

9 de outubro de 2020

José E. de A. Junior: 20170009356

Kallil de A. Bezerra: 20180154987

Rafael de M. M. Capuano: 20180010172

Victor K. C. Sousa: 20180155278

Controle PID de Sistemas Dinâmicos: Sistema de Primeira Ordem

Modelo canônico de Relatório Técnico e/ou Científico em conformidade com as normas ABNT apresentado à comunidade de usuários L^AT_EX.

Universidade Federal do Rio Grande do Norte – UFRN
Departamento de Engenharia da Computação e Automação – DCA

Brasil
9 de outubro de 2020

Resumo

Resumindo o início, meio e fim do trabalho

Palavras-chaves: Sistema de Primeira Ordem. PID. Sistemas Dinâmicos.

Lista de ilustrações

| | |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|
| Figura 1.1 – Planta PID simples | 8 |
| Figura 2.1 – Controlador Proporcional | 10 |
| Figura 2.2 – Controlador P - Ganho 1 | 11 |
| Figura 2.3 – Controlador P Ganho 1 - Sinal de entrada | 11 |
| Figura 2.4 – Controlador P - Ganho 5 | 12 |
| Figura 2.5 – Controlador P - Ganho 10 | 12 |
| Figura 2.6 – Controlador P Ganho 5 - Sinal de entrada | 13 |
| Figura 2.7 – Controlador P Ganho 10 - Sinal de entrada | 13 |
| Figura 2.8 – Controlador PID no Simulink | 14 |
| Figura 2.9 – Controlador PI - nível dos tanques - $K_p = 1$ e $K_i = 0.01$ | 15 |
| Figura 2.10–Controlador PI - sinal de controle - $K_p = 1$ e $K_i = 0.01$ | 15 |
| Figura 2.11–Controlador PI - ações de controle - $K_p = 1$ e $K_i = 0.01$ | 15 |
| Figura 2.12–Controlador PID - nível dos tanques - $K_p = 1$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$ | 16 |
| Figura 2.13–Controlador PI - sinal de controle - $K_p = 1$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$ | 16 |
| Figura 2.14–Controlador PI - ações de controle - $K_p = 1$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$ | 17 |
| Figura 2.15–Controlador PID - nível dos tanques - $K_p = 2$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$ | 17 |
| Figura 2.16–Filtro derivativo | 18 |
| Figura 2.17–Filtro <i>anti windup</i> | 18 |

Lista de tabelas

| | |
|--------------------------------------------------|----|
| Tabela 2.1 – Valores do controlador PI | 14 |
|--------------------------------------------------|----|

Sumário

| | | |
|----------|-------------------------------------------------------------------|-----------|
| | Introdução | 6 |
| 1 | EMBASAMENTO TEÓRICO | 7 |
| 1.1 | Controlador Proporcional (P) | 7 |
| 1.2 | Controlador Proporcional Integral (PI) | 7 |
| 1.3 | Controlador Proporcional Derivativo (PD) | 8 |
| 1.4 | Controlador Proporcional Integral Derivativo (PID) | 8 |
| 1.5 | Filtros | 9 |
| 1.5.1 | Filtro derivativo | 9 |
| 1.5.2 | Filtro <i>anti windup</i> | 9 |
| 2 | DESENVOLVIMENTO E RESULTADOS | 10 |
| 2.1 | Implementação da ação proporcional - controlador P | 10 |
| 2.1.1 | Controlador P - ganho 1 | 11 |
| 2.1.2 | Controlador P - ganhos 5 e 10 | 12 |
| 2.2 | Expansão do controlador | 14 |
| 2.2.1 | Implementação da ação integrativa - controlador PI | 14 |
| 2.2.2 | Implementação da ação derivativa - controlador PD e PID | 16 |
| 2.2.3 | Implementação do filtro na ação derivativa | 18 |
| 2.2.4 | Implementação do filtro <i>anti-reset-windup</i> | 18 |
| 3 | CONCLUSÃO | 19 |
| | REFERÊNCIAS | 20 |

Introdução

O controle automático tem desempenhado um papel vital no avanço da engenharia e da ciência. Além da sua importância em sistemas de veículos espaciais, sistemas robóticos, e semelhantes, o controle automático tornou-se uma importante parte da fabricação moderna e dos processos industriais. É possível citar o controle numérico de ferramentas e máquinas nas indústrias de manufatura, no projeto de sistemas de piloto automático em operações aeroespaciais e no projeto de carros e caminhões na indústria automobilística. O controle também é essencial no controle de pressão, temperatura, umidade e viscosidade nos processos industriais ([OGATA, 2001](#)).

Os avanços na teoria e na prática do controle fornecem meios para atingir o desempenho desejado dos sistemas dinâmicos, melhorando a produtividade e aliviando o trabalho penoso de algumas atividades. Portanto, os engenheiros e cientistas precisam ter uma boa compreensão deste campo para poder aplicar e entender o que está sendo aplicado na prática.

1 Embasamento teórico

O controlador PID esteve em uso por mais de um século em várias formas e aplicações. Já foi popular como um dispositivo puramente mecânico, também como um dispositivo pneumático e até eletrônico. Atualmente o PID é implementado em sistemas embarcados, e os microprocessadores são essenciais nessa tarefa ([WESCOTT, 2020](#))

As três letras que compõem o PID vem de Proporcional, Integral e Derivativo, e cada um desses elementos tem uma tarefa diferente, portanto, causam diferentes efeitos na funcionalidade de um sistema. Num típico controle PID esses elementos são orientados por uma combinação de comandos do sistema e de respostas do sinal que está sendo controlado.

1.1 Controlador Proporcional (P)

O controle Proporcional é o tipo de resposta mais simples, ele é composto pelo erro sendo multiplicado por uma constante e adicionado, ou alimentado, ao *drive*.

$$U(s) = K_p E(s) \quad (1.1)$$

Dentre as características do controlador P podemos citar ([ARAÚJO, 2020](#)):

- O controlador proporcional é um amplificador com ganho ajustável (K);
- O aumento do ganho K diminui o erro do regime;
- Em geral, o aumento de K torna o sistema mais oscilatório, podendo gerar instabilidade;
- Melhora o regime e piora o transitório, sendo bastante limitado.

1.2 Controlador Proporcional Integral (PI)

O controle Integral é usado para adicionar uma precisão de longo termo ao *loop* do controle, normalmente é usado com controle Proporcional.

$$U(s) = \frac{(K_p s + K_i)}{s} E(s) \quad (1.2)$$

Dentre as características do controlador PI podemos citar ([ARAÚJO, 2020](#)):

- Zera o erro de regime, pois aumenta o tipo do sistema em 1 unidade;

- É utilizado quando tempos resposta transitória aceitável e resposta em regime insatisfatória;
- Adiciona um polo em $p = 0$ e um zero em $z = \frac{-K_i}{K_p} = \frac{-1}{\tau_i}$;
- Como aumenta a ordem do sistema, tempos a possibilidade de instabilidade do sistema original. Pode degradar o desempenho do controlador em malha fechada.

1.3 Controlador Proporcional Derivativo (PD)

É conhecido que o controle proporcional trabalha com o comportamento presente da planta, e o integral trabalha com o passado do sistema. O controlador derivativo tenta prever como será o comportamento do sistema, tentando adiantar a estabilidade. O componente diferencial é, resumidamente, a última posição conhecida menos o valor atual da posição.

$$U(s) = (K_p + K_d s)E(s) \quad (1.3)$$

Dentre as características do controlador PD podemos citar ([ARAÚJO, 2020](#)):

- Leva em conta a taxa de variação do erro;
- É utilizado quando temos resposta em regime aceitável e resposta transitória insatisfatória;
- Adiciona um zero em $z = \frac{-K_p}{K_d} = \frac{-1}{\tau_d}$;
- Introduce um efeito de antecipação no sistema, fazendo com que o mesmo reaja não somente à magnitude do sinal de erro, como também à sua tendência para o instante futuro, iniciando, assim, uma ação corretiva mais cedo.

1.4 Controlador Proporcional Integral Derivativo (PID)

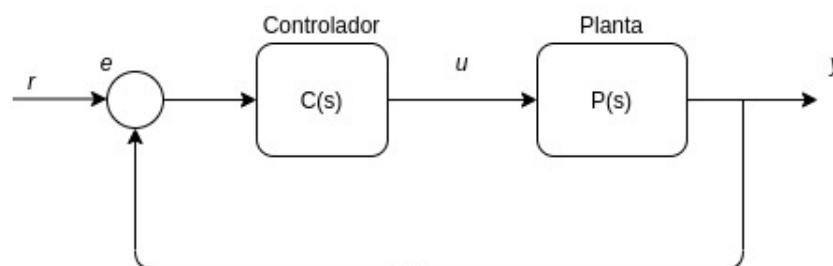


Figura 1.1 – Planta PID simples

De forma resumida, o controlador PID, trabalhando numa malha fechada, tem a estrutura mostrada na imagem acima. A variável e representa o erro, que é a diferença entre

a saída desejada r e a saída real y . Esse sinal de erro é alimentado para o controlador PID, que calcula tanto a derivada como a integral desse sinal de erro em relação ao tempo. O sinal do controlador, u , para a planta é igual ao ganho proporcional K_p vezes a magnitude do erro mais a integral do ganho K_i vezes a integral do erro mais a derivada do ganho K_d vezes a derivada do erro.

$$u(t) = K_p e(t) + K_i \int e(t) dt + K_d \frac{de}{dt} \quad (1.4)$$

Esse sinal de controle, u , é passado para a planta e a nova saída y é obtida. Essa nova saída é enviada de volta e comparada à referência para que se encontre o novo sinal de erro. O controlador recebe esse novo sinal e atualizada a entrada do controlador. Esse processo continua enquanto o controlador estiver funcionando.

1.5 Filtros

Os filtros têm por objetivo tornar o controle implementado, diminuindo o sobressinal e o tempo para se alcançar o *setpoint*.

1.5.1 Filtro derivativo

O filtro derivativo age no regime transitório. Esse tipo específico de filtro tenta prever alguns comportamentos, eliminando ruídos de alta frequência e suavizando o efeito do ruído no controle. No caso real a queda da água, por exemplo, poderia ser considerada como um ruído, porque essa queda causaria um distúrbio no tanque. Na simulação é um pouco mais difícil de notar esse tipo de comportamento, então, adiantando a parte prática, encontramos um pouco de dificuldade de ver o efeito dele no sistema.

1.5.2 Filtro *anti windup*

Sistemas de controle podem sofrer com resposta transitória lenta e oscilatória se houver, como entrada, um sinal saturado, pois a malha de realimentação é desfeita quando esse valor não é considerado. Isso faz com que a saída demore muito para atingir o *setpoint* e apresente oscilações frequentes, esses dois comportamentos são indesejáveis numa planta industrial. Então, para atacar esse problema existe o filtro *anti windup*, que faz com que o controlador saia da região da saturação e volte para o comportamento esperado.

2 Desenvolvimento e resultados

O experimento consiste dos seguintes pontos:

1. Implementar a ação proporcional, formando controladores P, e realizar testes com diferentes valores de ganho;
2. Realizando testes em cada etapa, faça o proposto:
 - a) Implemente a ação integrativa, formando controladores PI;
 - b) Implemente a ação derivativa, permitindo agora formar controladores PD e PID;
 - c) Implemente o filtro na ação derivativa;
 - d) Implemente o filtro *anti-reset-windup*.
3. Descrever a diferença no comportamento do sistema com cada uma das leis de controle implementada. Levando em consideração as entradas degrau e senoide;
4. Para cada lei de controle, verificar e descrever o comportamento do sistema para diferentes valores dos ganhos.

2.1 Implementação da ação proporcional - controlador P

Como foi dito anteriormente, esse é o controlador mais simples, pois o sinal de saída é proporcional ao erro. Para implementar esse tipo de controlador basta colocar um ganho entre o comparador e o bloco de saturação.

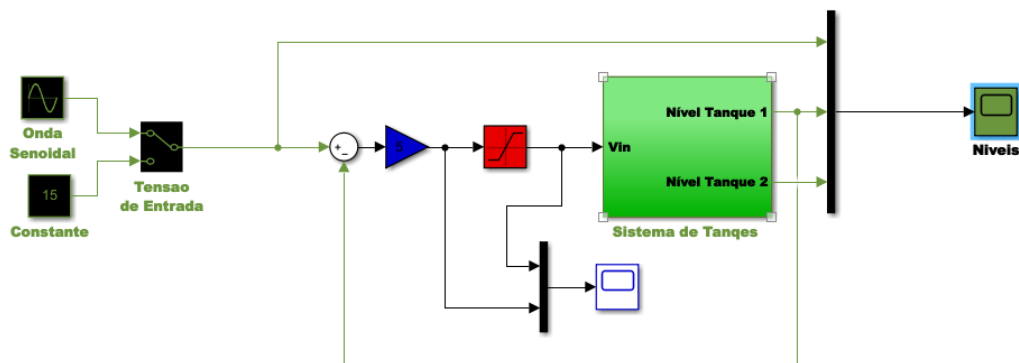


Figura 2.1 – Controlador Proporcional

Com isso feito, a simulação apresenta o seguinte comportamento de acordo com os ganhos.

2.1.1 Controlador P - ganho 1

O controlador P é o mais simples, ele apenas vai tentar compensar o erro de forma proporcional. Começamos com ganho unitário, ou seja, praticamente não haverá correção do erro.

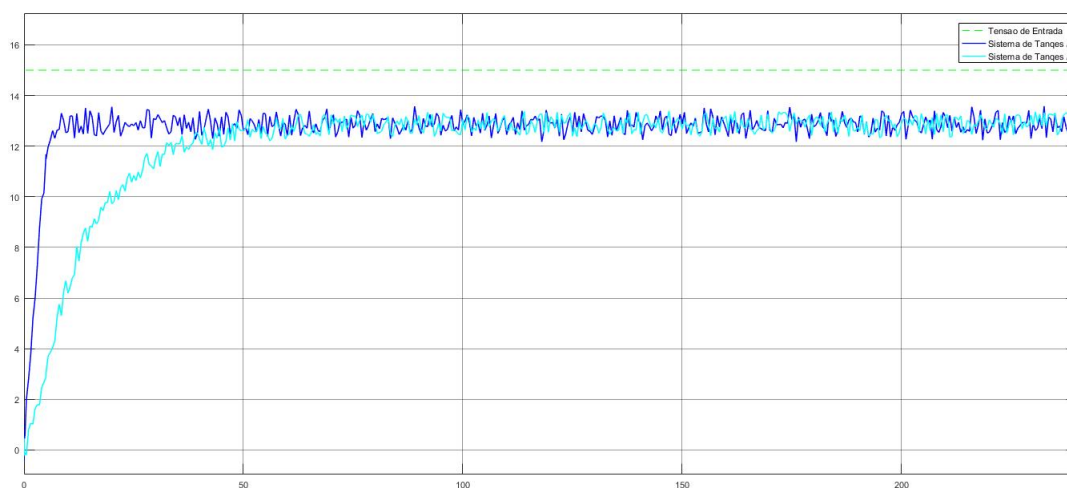


Figura 2.2 – Controlador P - Ganho 1

Na imagem acima é possível ver que o ganho unitário não alcança o valor desejado, então fica abaixo do que seria ideal, 15. Não há muito o que discutir nesse caso, mas nos próximos ganhos, de 5 e 10, veremos diferenças.

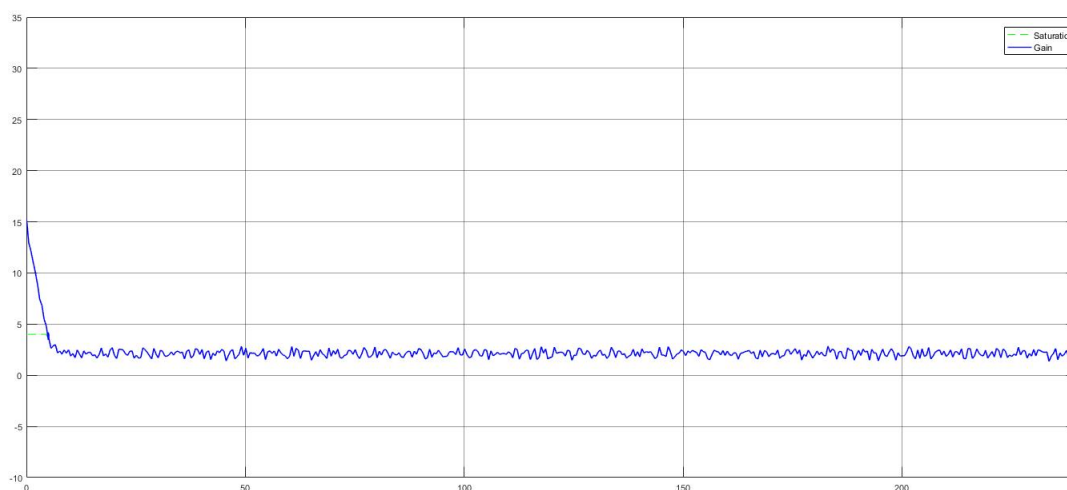


Figura 2.3 – Controlador P Ganho 1 - Sinal de entrada

2.1.2 Controlador P - ganhos 5 e 10

No caso de ganhos maiores, 5 e 10 no exemplo apresentado, o controlador vai aplicar esses valores tentando corrigir o erro encontrado, se o ganho for muito alto, o controlador vai aplicar "mais vezes" tentando compensar a maior distância em relação ao valor ideal, de novo, 15. Esse comportamento pode ser visto no nível, como mostrado a seguir.

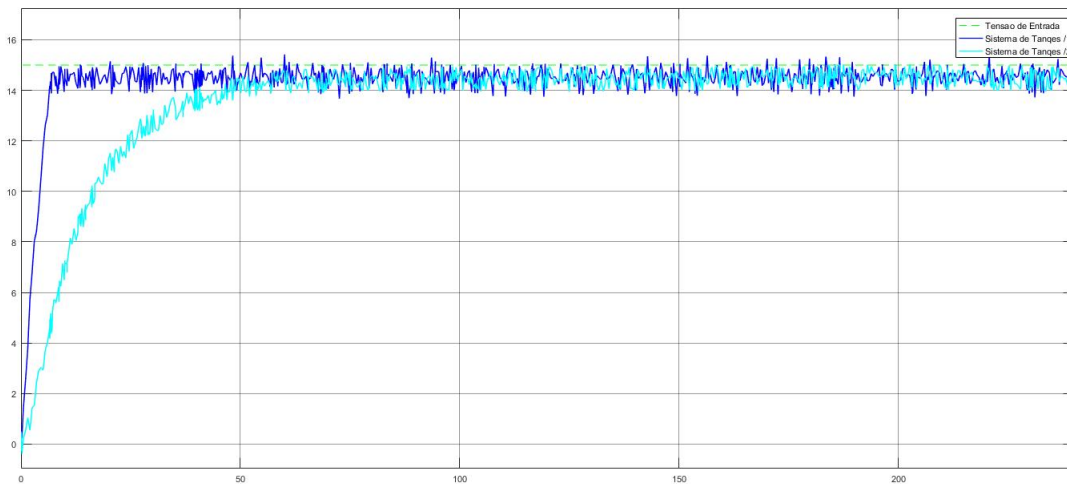


Figura 2.4 – Controlador P - Ganho 5

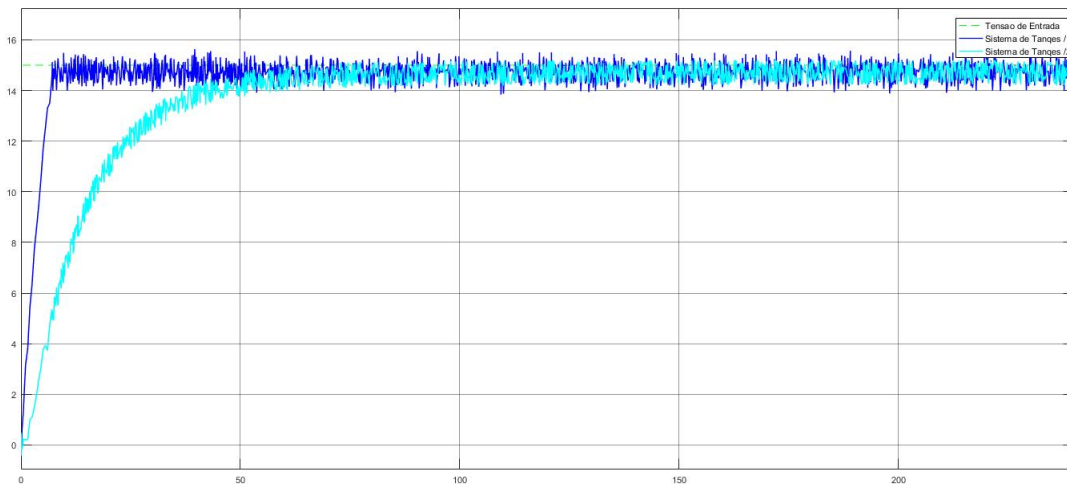


Figura 2.5 – Controlador P - Ganho 10

E também pode ser visto no sinal do controlador, como pode ser visto abaixo.

O comportamento de compensação do ganho fica muito nítido quando comparamos as figuras 2.6 e 2.7, em que o Controlador com Ganho 10 aplica o sinal de forma mais frequente e tem uma amplitude maior também, justamente porque o ganho é muito alto e a cada vez que ele aplica esse ganho se distancia bastante do valor que precisa atingir, então aplica um sinal novamente e, de novo, se distancia do objetivo. Esse comportamento se repete constantemente e gera as imagens que podemos analisar.

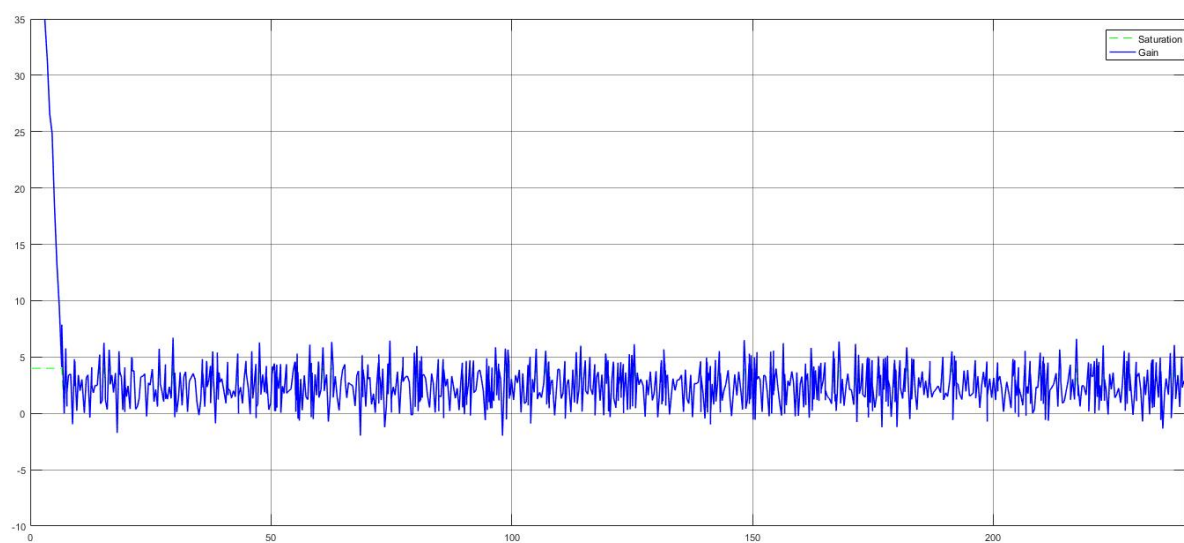


Figura 2.6 – Controlador P Ganho 5 - Sinal de entrada

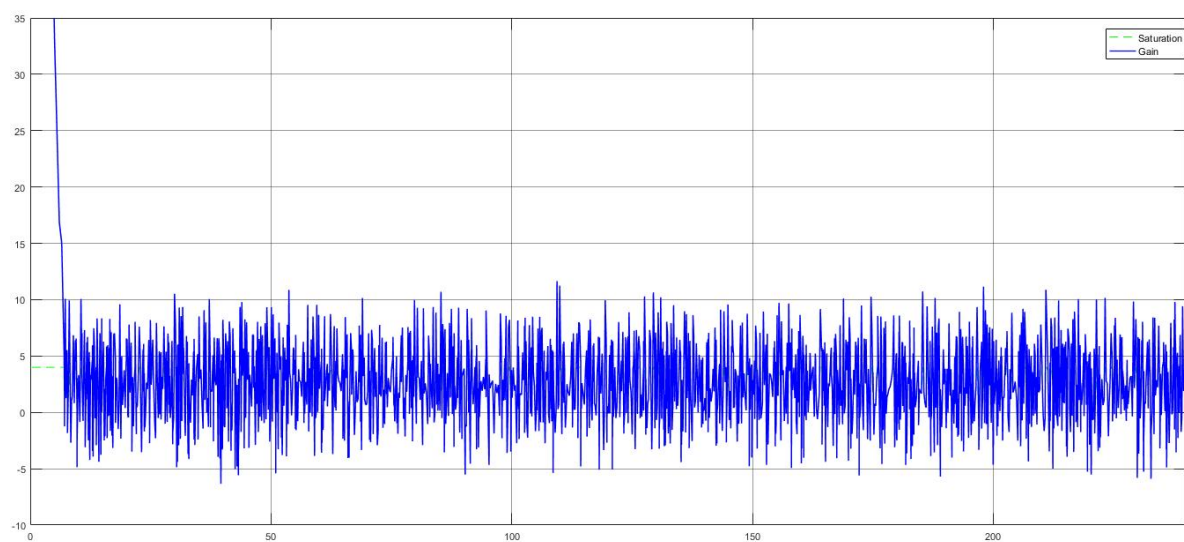


Figura 2.7 – Controlador P Ganho 10 - Sinal de entrada

2.2 Expansão do controlador

Nessa parte, ainda nos sistemas de primeira ordem, vamos expandir o controlador, adicionando os componentes Integrador e Derivativo. Para realizar esses experimentos, construímos uma simulação já com os três componentes do controlador PID, e quando queríamos apenas um PD, por exemplo, deixamos o K_i igual a 0, então não havia influência do Integrador no sistema.

A simulação usada foi construída usando como base o arquivo disponibilizado no SIGAA.

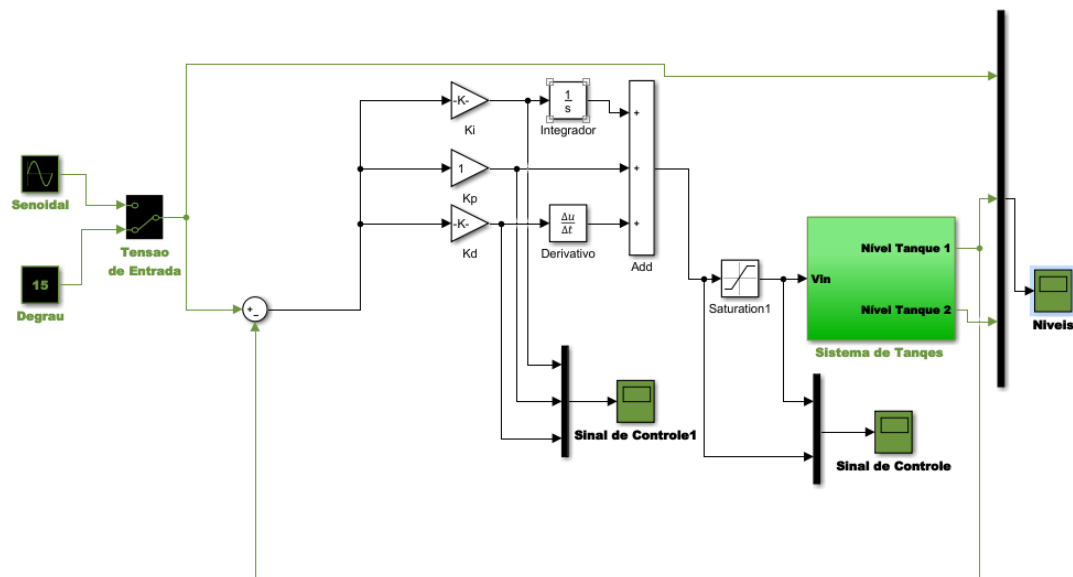


Figura 2.8 – Controlador PID no Simulink

2.2.1 Implementação da ação integrativa - controlador PI

O termo integral é proporcional à magnitude do erro e à duração do erro. De forma mais detalhada, a integral no PID é a soma dos erros ao longo do tempo, esse termo vai tentar corrigir os erros deslocando a curva. Ele vai acelerar a aproximação ao *setpoint*, e por isso pode causar um *overshoot*. Usamos os valores da tabela 2.1 no experimento.

| K_p | K_i | K_d |
|-------|-------|-------|
| 1,0 | 0,01 | 0 |
| 1,0 | 0,02 | 0 |
| 2,0 | 0,01 | 0 |

Tabela 2.1 – Valores do controlador PI

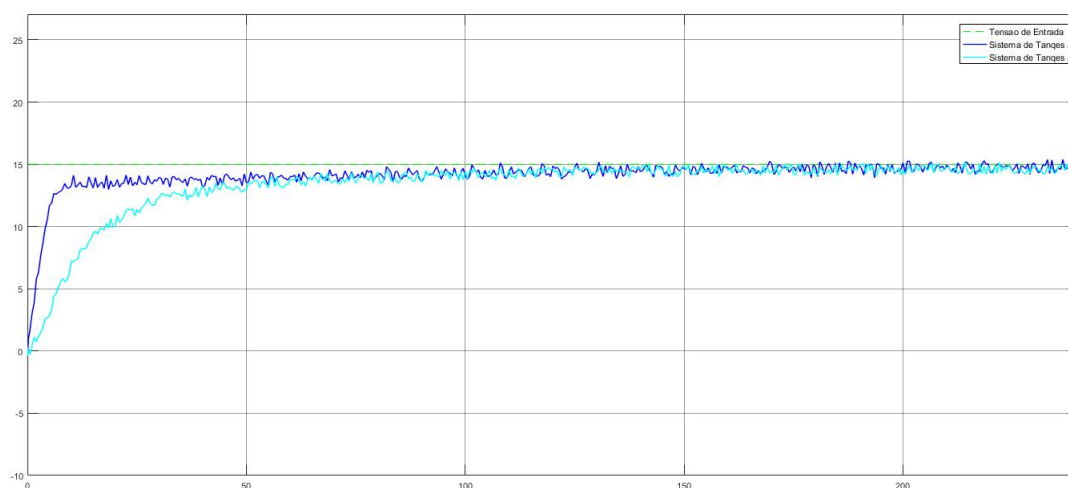


Figura 2.9 – Controlador PI - nível dos tanques - $K_p = 1$ e $K_i = 0.01$

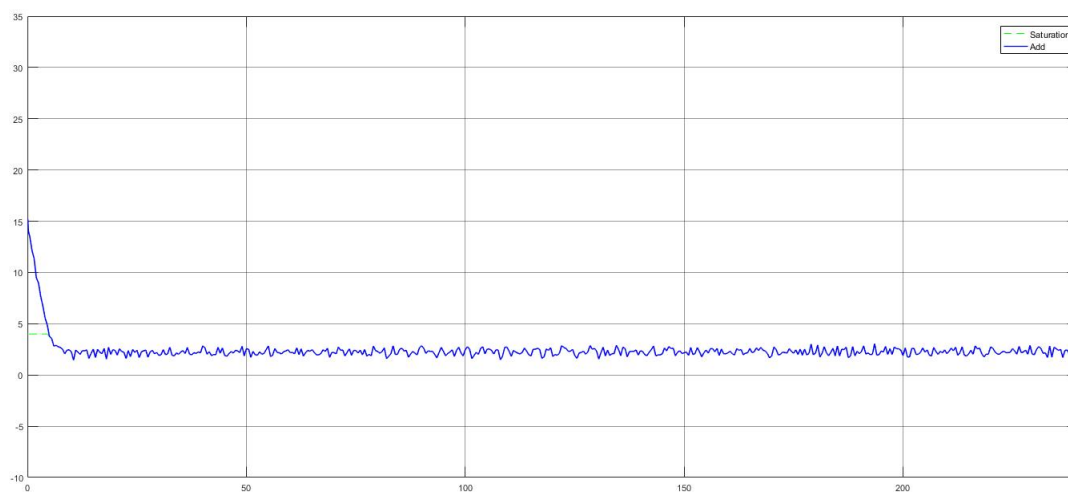


Figura 2.10 – Controlador PI - sinal de controle - $K_p = 1$ e $K_i = 0.01$

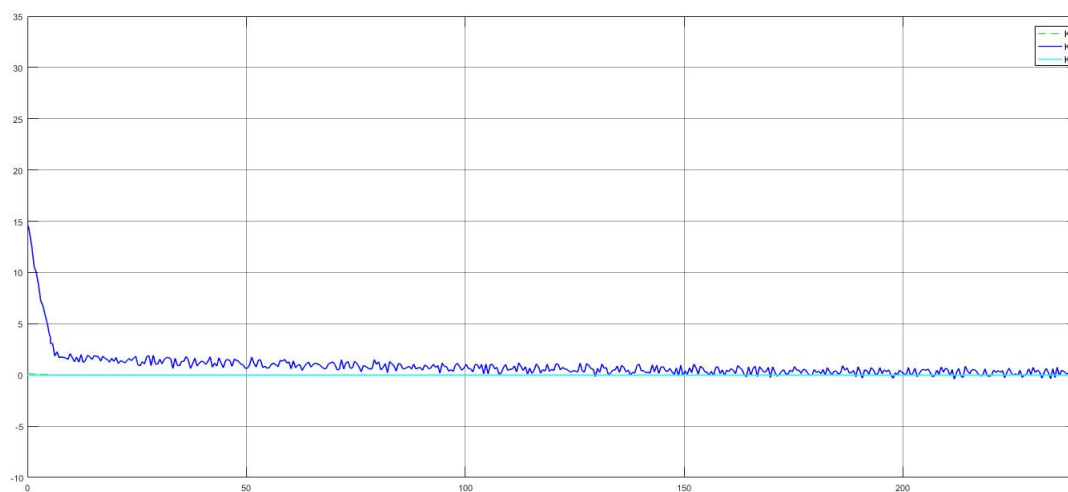


Figura 2.11 – Controlador PI - ações de controle - $K_p = 1$ e $K_i = 0.01$

Nas imagens 2.9, 2.10 e 2.11 é possível notar que o controlador demorou um pouco mais que o tipo P somente para alcançar o *setpoint*, mas uma vez alcançado, o comportamento é bem definido e estável, no sentido de não se distanciar mais do objetivo. É importante testar um controlador com o K_p alto para ver o impacto que o K_i pode causar.

2.2.2 Implementação da ação derivativa - controlador PD e PID

A ação derivativa tenta prever o comportamento do sistema diminuindo o tempo em que se alcança a estabilidade. E esse foi o comportamento notado quando aplicamos a ação derivativa, uma diminuição de aproximadamente 50% para se alcançar a estabilidade, e uma diminuição do *overshoot*, em alguns casos o *overshoot* nem acontecia.

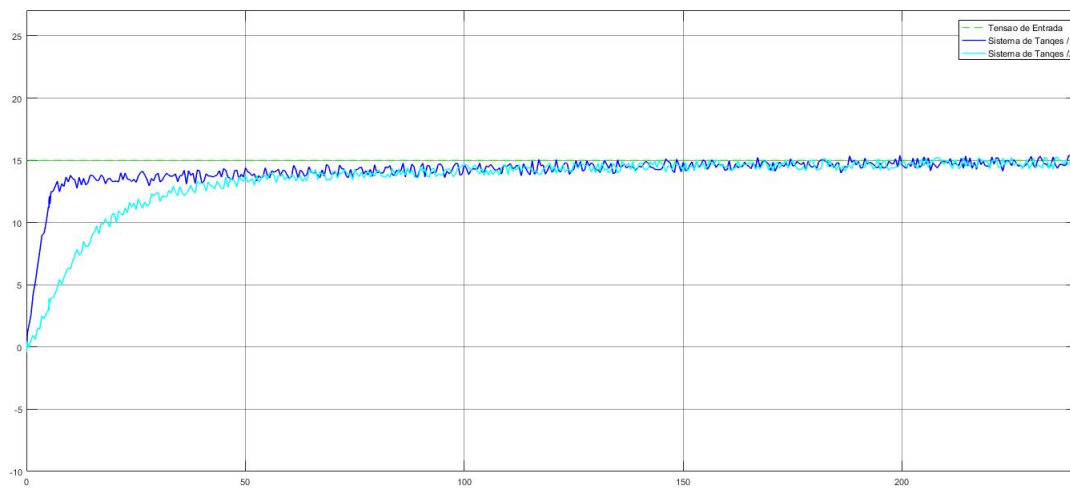


Figura 2.12 – Controlador PID - nível dos tanques - $K_p = 1$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$

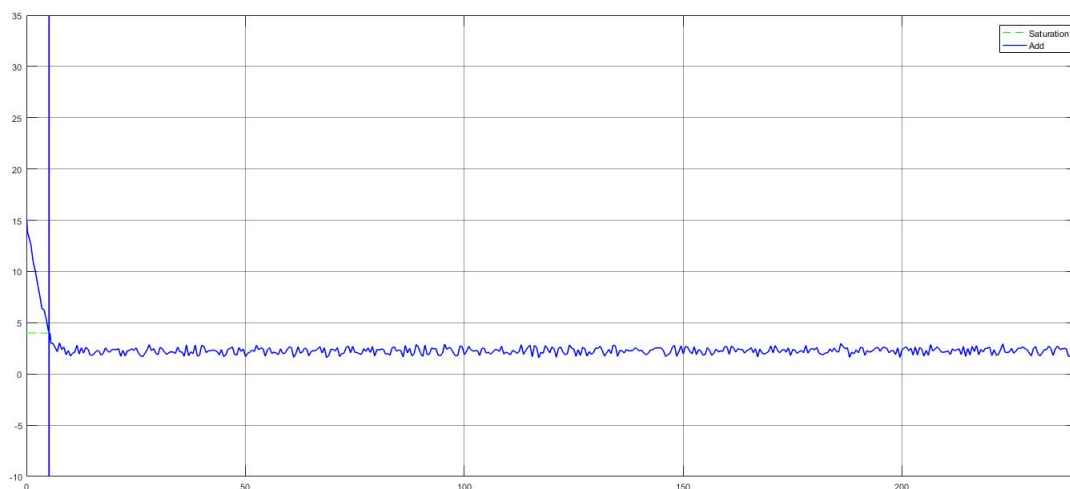


Figura 2.13 – Controlador PI - sinal de controle - $K_p = 1$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$

O *overshoot* pode ser visto na figura 2.15. Então o conjunto das três ações possíveis trabalha bem, diminuindo o *overshoot* e diminuindo o tempo para se alcançar a estabilidade.

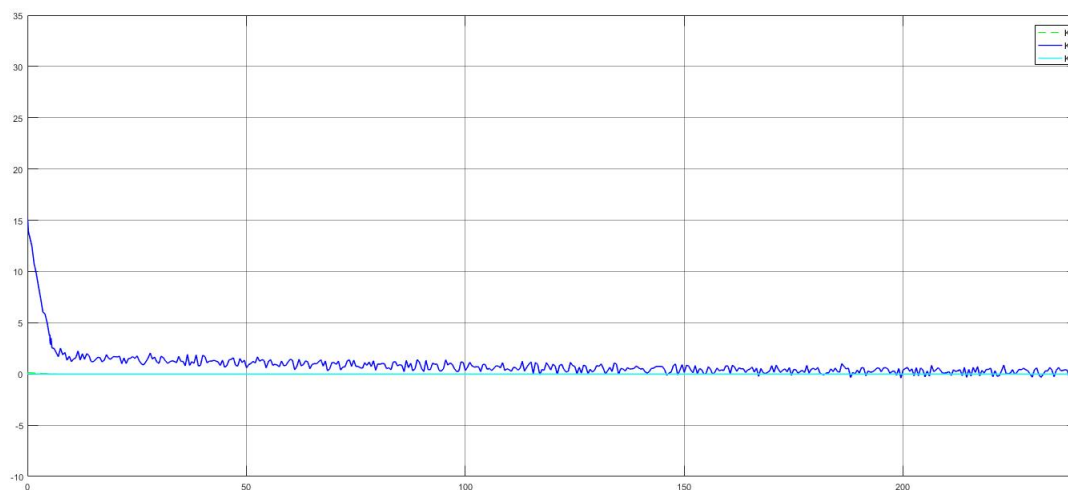


Figura 2.14 – Controlador PI - ações de controle - $K_p = 1$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$

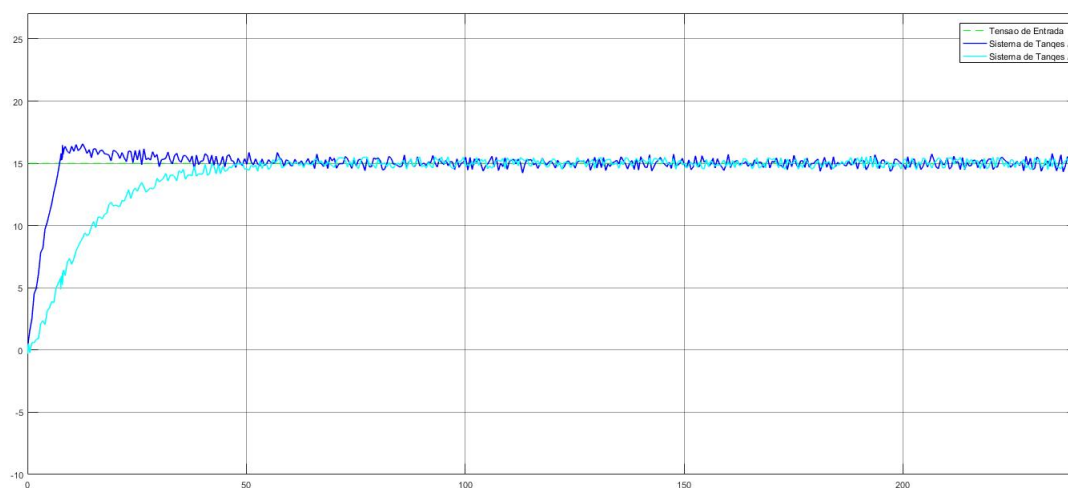


Figura 2.15 – Controlador PID - nível dos tanques - $K_p = 2$, $K_i = 0.01$ e $K_d = 0.001$

2.2.3 Implementação do filtro na ação derivativa

No filtro de ação derivativa obtivemos resultados que não foram muito satisfatórios, mesmo alterando os valores dos coeficientes o comportamento era praticamente o mesmo. Apesar de ter apresentado um menor tempo para alcançar a acomodação, a diferença não foi grande, o melhor ponto que pode ser citado aqui é a diminuição do sobressinal.

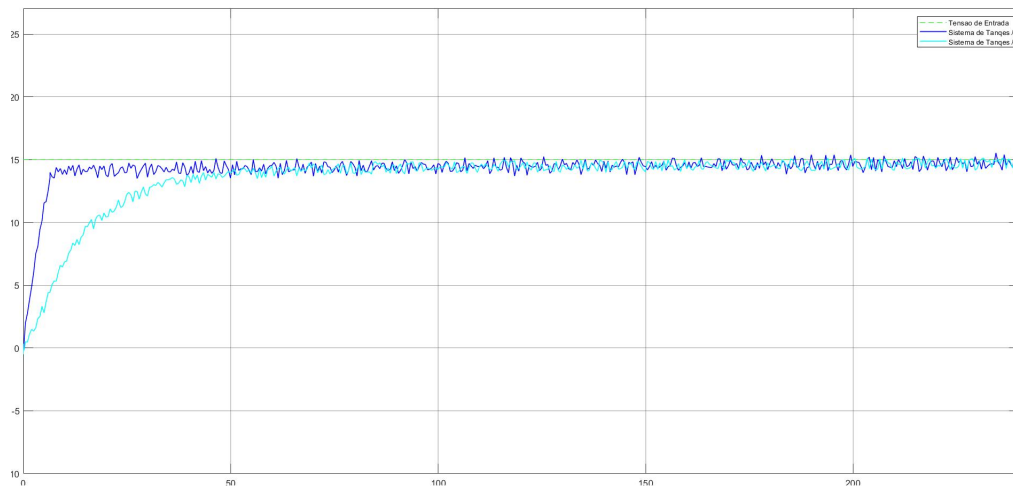


Figura 2.16 – Filtro derivativo

2.2.4 Implementação do filtro *anti-reset-windup*

O filtro *anti windup* deveria apresentar um sinal melhor que o controlador PID simples, em resumo, ele deveria apresentar menor sobressinal e menor tempo para atingir a estabilidade, porém, obtivemos um comportamento semelhante ao filtro de ação derivativa. Apesar de realmente apresentar uma melhora, é uma mudança muito pequena em relação ao controlador PID convencional, talvez numa planta industrial real a dificuldade de se implementar um filtro desses e o aumento na complexidade da manutenção não compensem o ganho marginal do sinal.

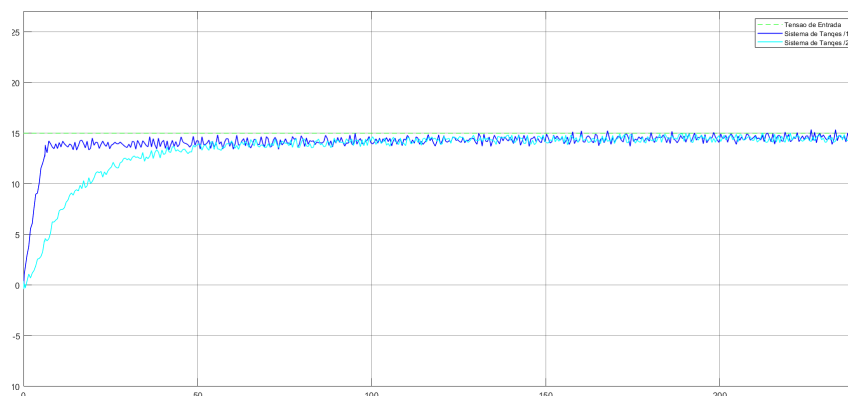


Figura 2.17 – Filtro *anti windup*

3 Conclusão

A CONCLUSÃO SÓ PODE SER FEITA DEPOIS DOS 3 EXPERIMENTOS

Essa conclusão deve reunir os pontos 3 e 4, no ponto 3 o relatório deve descrever a diferença no comportamento do sistema com cada uma das leis de controle (P, PI, PD e PID) e no ponto 4 deve descrever o comportamento do sistema para diferentes valores de ganhos.

3 - comportamento do sistema baseado no P, PD, PI e PID

4 - comportamento do sistema baseado nos ganhos

Referências

ARAÚJO, F. M. U. de. *Roteiro de laboratório 2A*. 2020. Disponível em: <<http://www.dca.ufrn.br/~meneghet>>. Acesso em: 20 set. 2020. Citado 2 vezes nas páginas 7 e 8.

OGATA, K. *Modern Control Engineering*. [S.l.]: Prentice Hall, 2001. Citado na página 6.

WESCOTT, T. *PID without a PhD*. 2020. Disponível em: <<http://manuals.chudov.com/Servo-Tuning/PID-without-a-PhD.pdf>>. Acesso em: 12 out. 2020. Citado na página 7.