**CENTRO UNIVERSITÁRIO DA FEI**

NEA820 – Controle e Servomecanismos II

Relatório 2 – Compensação PID

Turma: 730

Jéssica Trajano 12.218.167-0

Gustavo Ryuji 12.115.481-9

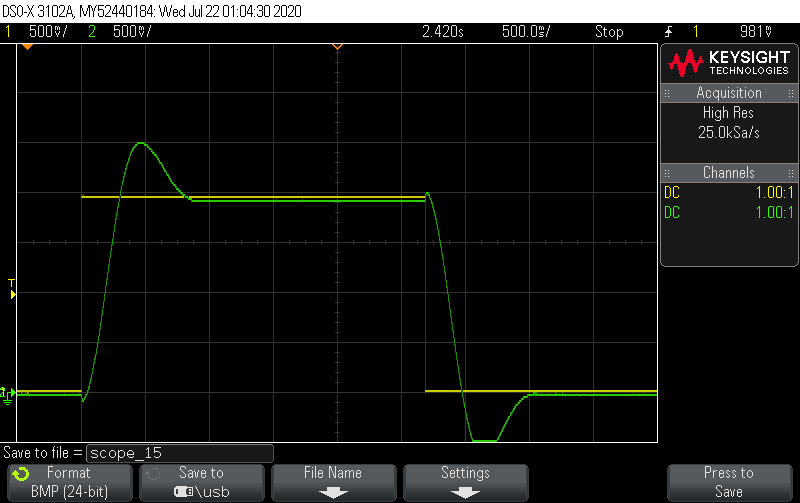
**Objetivo**

Estudar, analisar e comparar o comportamento do sistema com:

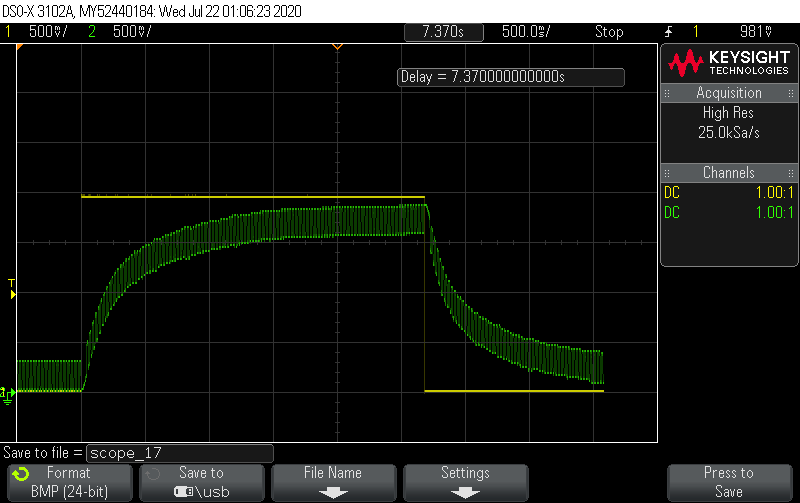
* Compensação Integral (PI)
* Compensação Derivativo (PD)
* Compensação Integral + Derivativo (PID)

**Dados**

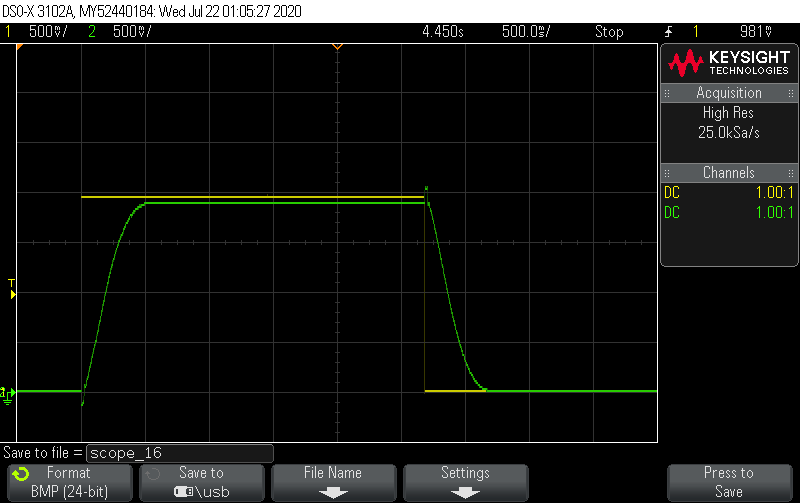
**Proporcional Derivativo:**



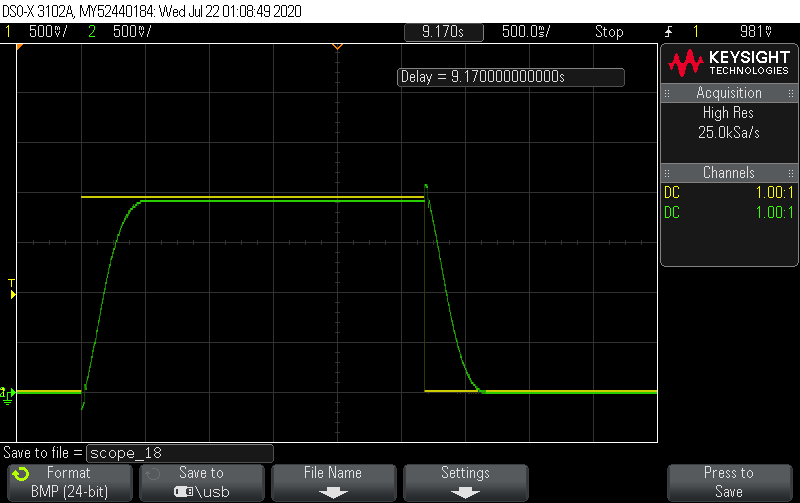
KP = 1



KP = 1 e KD = 0,3



KP = 1 e KD = 0,1



KP = 1,2 e KD = 0,12