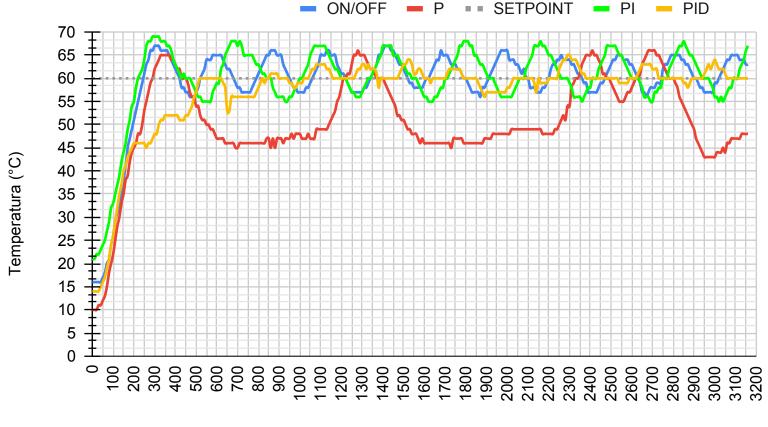
SV	60										
AL1	10		o P quando o si	istema esta no lim	ite de estabilidad						
ATU	0	1	o P quando o sistema esta no limite de estabilidade é P = 48, logo Ku = 48, e o tempo entre 1 pico do gráfico com P = 48 e outro é 1300 s - 350 s					Ku	Tu (Segundos)	Tu (Minutos)	
P	29		Logo, Tu = 950 s = 15.83333 min					48	950	15,83333333	
ОН	2								Kc	Ki	Kd
1	4							P	24	-	-
D	57		Utilizando Ziegler-Nichols em um controlador PID, Kc seria:					Pi	21,6	1,637052632	-
Ar	80		Kc = 0.6 * Ku, como Ku é 48 então:					PID	28,8	3,637894737	57
Т	20		Kc = 28.8, que foi aproximado para 29								
SC	0		e Ki = (2*Kc)/Tu, Logo, Ki = 3.637894737, que foi aproximado para 4 e								
LCK	0		Kd = (Kc*Tu)/8, Logo, Kd = 57								
			Então foram utilizados no controlador PID, Kc = 29, Ki = 4 e Kd = 57								
SN	K										
SLL	-50										
SLH	999										
OUD	0	Aquecimento									
OUK	0										
AC1	1										
AC2	0										
AH1	2										
AH2	2										
UNIT	0										
DF	6										
COT	3										
FAC	0										



Tempo (s)