SV	60									
AL1	10		o P quando o sistema esta no limite de estabilidade é P = 48, logo Ku = 48,							
ATU	0		e o tempo entre 1 pico do gráfico com P = 48 e outro é 1300 s - 350 s				Ku	Tu (Segundos)	Tu (Minutos)	
Р	29		Logo, Tu = 950 s = 15.83333 min				48	950	15,83333333	
ОН	2							Kc	Ki	Kd
1	4						Р	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									
СОТ	3									
FAC	0									