

SV	60				
AL1	10		<p>P quando o sistema esta no limite de estabilidade é $P = 48$, logo $K_u = 48$</p> <p>e o tempo entre 1 pico do gráfico com $P = 48$ e outro é 1300 s - 350 s</p> <p>Logo, $T_u = 950 \text{ s} = 15.83333 \text{ min}$</p>		
ATU	0				
P	22				
OH	2				
I	2				
D	0		<p>Utilizando Ziegler-Nichols em um controlador PI, K_c seria:</p> <p>$K_c = 0.45 * K_u$, como K_u é 48 então:</p> <p>$K_c = 21.6$, que foi aproximado para 22</p> <p>e $K_i = (1,2 * K_c) / T_u$, Logo, $K_i = 1,637056078$, que foi aproximado para 2</p> <p>Estão foram utilizado no controlador PI, $K_c = 22$ e $K_i = 2$</p>		
Ar	80				
T	20				
SC	0				
LCK	0				
SN	K				
SLL	-50				
SLH	999				
OUT	0	Aquecimento			
OUK	0				
AC1	1				
AC2	0				
AH1	2				
AH2	2				
UNIT	0				
DF	6				
COT	3				
FAC	0				

ON/OFF P SETPOINT PI

