

Relatório Semanal SIAI

Bruna Zamith (628093)

Relatório referente à aula de 21 de Outubro de 2019

1 O que foi feito?

Foram alinhados os seguintes pontos:

- A tecnologia de comunicação e interfaceamento entre os grupos será a criação de classes com as variáveis necessárias e de procedimentos que retornam essas variáveis (gets);
- O intervalo válido de K_p , K_i e K_d vai nos ser informado em algum relatório futuro do grupo PID. Não vai ser fornecido via código porque eles determinarão esses valores por meio de testes e não há necessidade de interfaceamento para passar apenas essa informação, dado que ela não mudará com frequência. Até lá, vamos usando valores estimados;
- Enquanto não tivermos acesso ao tempo de resposta real (nossa *fitness function*), ele será calculada por simulação no Simulink/Matlab. Criaremos um diagrama de blocos para representar a técnica de controle PID para um motor DC;
- O nosso código será todo feito em C++ e a única parte do código que será chamada em Matlab é aquela que obtém a *fitness function*.

2 O que será feito?

O próximo passo é criar a simulação do PID no Simulink.

Além disso, criar os seguintes diagramas: Sequência, Casos de Uso, Atividades, Classes.

3 Quais as dificuldades ou demandas encontradas?

Ainda existe a dificuldade em relação ao Matlab/Simulink.