

	EMENTA DA DISCIPLINA	1) ANO	2) SEM.

3) UNIDADE: FEN – FACULDADE DE ENGENHARIA		4) DEPARTAMENTO ENGENHARIA ELETRÔNICA E DE TELECOMUNICAÇÕES			
5) CÓDIGO FEN05-05025	6) NOME DA DISCIPLINA CONTROLE E SERVOMECANISMO III	(X) obrigatória eletiva () universal () definida () restrita	7) CH 75	8) CRÉD 4	
9) CURSO(S) ENGENHARIA		10) DISTRIBUIÇÃO DE CARGA HORÁRIA			
		TIPO DE AULA	SEMANAL	SEMESTRAL	
		TEÓRICA	3	45	
		PRÁTICA			
		LABORATÓRIO	2	30	
		ESTÁGIO			
		TOTAL	5	75	
11) PRÉ-REQUISITO (A): ANÁLISE DE SISTEMAS FÍSICOS I			12) CÓDIGO		
11) PRÉ-REQUISITO (B):			12) CÓDIGO		
11) CO-REQUISITO:			12) CÓDIGO		
13) OBJETIVOS Ao final do período o aluno deverá ser capaz de proceder a análise e a síntese de sistemas de controles lineares mono variáveis, com ênfase em servomecanismos.					
14) EMENTA Introdução e terminologia dos sistemas de controle. Sistemas a malha aberta e a malha fechada. Representação estrutural dos sistemas de controle. Classificação dos sistemas, erro e sensibilidade. Sistemas de primeira e segunda ordem. Componentes básicos de servomecanismos. Respostas em malha aberta, fechada e retroação unitária. Caracterização, representação, planos de Bode e Nyquist. Estabilidade em sistemas lineares: método de Routh Hurwitz, Nyquist e lugar das raízes. Controlabilidade, observabilidade, sensibilidade em sistemas lineares. Síntese de sistemas de controle, noção de compensação. Noções de controle ótimo.					
15) BIBLIOGRAFIA					
16) PROFESSOR PROPONENTE		17) CHEFE DO DEPTº		18) DIRETOR	
DATA	ASSINATURA/MAT.	DATA	RUBRICA	DATA	RUBRICA