



UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA
DEPARTAMENTO DE ENGENHARIA ELÉTRICA E ELETRÔNICA

Análise e Projeto de Sistemas de Controle para Reator Químico Continuamente Agitado

*Estudo Comparativo de Técnicas de Controle com Aplicação em
Processo Industrial*

Autor:

Lucas William Junges

Disciplina: Sistemas de Controle

3 de julho de 2025

Sumário

1	Introdução	3
2	Parte I: Análise e Controle por Alocação de Polos	4
2.1	Análise do Sistema em Equilíbrio	4
2.2	Linearização e Projeto do Controlador PI	5

Lista de Figuras

2.1	Comparação de desempenho: Controlador PI (azul) vs. Controlador por LR (vermelho).	4
2.2	Resposta do sistema não linear com controlador para pequenas variações. .	5

1 Introdução

Este relatório apresenta um estudo abrangente sobre o projeto e análise de sistemas de controle aplicados a um reator químico continuamente agitado (CSTR) utilizado na produção industrial de cyclopentenol. O trabalho está estruturado em três partes principais que abordam progressivamente técnicas de controle de crescente complexidade e sofisticação.

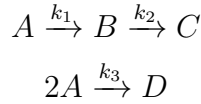
A primeira parte concentra-se na análise fundamental do sistema, incluindo a caracterização do comportamento estático e dinâmico do reator, linearização em torno de um ponto de operação, e o projeto de um controlador PI básico utilizando a técnica de alocação de polos. A segunda parte avança para o projeto de controladores por lugar das raízes, explorando estratégias de controle em malha simples e múltipla, incluindo controle feedforward. A terceira parte aborda o desafio de controle na presença de atrasos de medição, implementando a técnica do Preditor de Smith.

O sistema estudado representa um processo típico da indústria química, onde a concentração do produto B (cyclopentenol) deve ser controlada através da manipulação da vazão de diluição, na presença de perturbações na concentração de alimentação.

2 Parte I: Análise e Controle por Alocação de Polos

2.1 Análise do Sistema em Equilíbrio

A dinâmica do processo é regida por:



$$\frac{dC_a(t)}{dt} = -k_1C_a(t) - k_3C_a(t)^2 + \frac{(C_{af}(t) - C_a(t))F(t)}{V} \quad (2.1)$$

$$\frac{dC_b(t)}{dt} = k_1C_a(t) - k_2C_b(t) - \frac{C_b(t)F(t)}{V} \quad (2.2)$$

Com $u = F/V$, as equações de equilíbrio ($\frac{dC}{dt} = 0$) são:

$$C_{af}u = C_a^2k_3 + C_a(k_1 + u) \quad (2.3)$$

$$C_ak_1 = C_b(k_2 + u) \quad (2.4)$$

A análise dessas equações no MATLAB para a faixa de operação de u e C_{af} gera os mapas de comportamento estático.

(Figura temporariamente removida para fins de compilação. Será reinserida após resolução do problema.)

2.2 Linearização e Projeto do Controlador PI

Para o ponto de operação $C_{af} = 5.1$ mol/L e $u = 1$ min⁻¹, as concentrações de equilíbrio são $\bar{C}_a = 0.719$ e $\bar{C}_b = 2.345$ mol/L. O modelo linearizado em torno deste ponto é:

$$\Delta \frac{dC_a}{dt} = -7.171\Delta C_a + \Delta C_{af} + 4.381\Delta u \quad (2.5)$$

$$\Delta \frac{dC_b}{dt} = 6.01\Delta C_a - 1.843\Delta C_b - 2.354\Delta u \quad (2.6)$$

Com base neste modelo, um controlador PI $C(s)$ e um filtro de referência $F_r(s)$ foram projetados por alocação de polos para atender $t_{5\%} \in [1.5, 1.7]$ min e pico $< 5\%$.

$$C(s) = 1.85162 \frac{s + 1.91627}{s} \quad (2.7)$$

$$F_r(s) = \frac{1.91627}{s + 1.91627} \quad (2.8)$$

A simulação do sistema não linear com o controlador projetado mostra que as especificações são atendidas perto do ponto de operação, mas o desempenho degrada ao se afastar dele.

(Figura temporariamente removida para fins de compilação. Será reinserida após resolução do problema.)

3 Parte II: Controle por Lugar das Raízes e Feedforward

3.1 Projeto de Controle por Lugar das Raízes (LR)

Nesta parte, um controlador mais complexo é projetado usando a técnica do Lugar das Raízes para o modelo de segunda ordem. A função de transferência de interesse é:

$$\frac{C_b(s)}{u(s)} = \frac{-2.354(s - 4.013)}{(s + 1.843)(s + 7.171)} \quad (3.1)$$

O controlador projetado, que tem uma estrutura PID, é:

$$C(s) = \frac{5.2946(s + 3.835)^2}{s(s + 20)} \quad (3.2)$$

Este controlador, quando comparado ao PI da Parte I, oferece uma resposta mais suave e menos oscilatória, sendo mais adequado para a dinâmica de segunda ordem do sistema.

(Figura temporariamente removida para fins de compilação. Será reinserida após resolução do problema.)

3.2 Melhora com Controle Feedforward

Para melhorar a rejeição à perturbação C_{af} , uma estratégia de controle Feedforward é implementada. O controlador feedforward ideal é instável, então uma aproximação por ganho estático é utilizada:

$$C_{ff} \approx -0.4 \quad (3.3)$$

A simulação mostra uma melhoria drástica na rejeição à perturbação.

(Figura temporariamente removida para fins de compilação. Será reinserida após resolução do problema.)

4 Parte III: Controle com Atraso de Medição

4.1 O Desafio do Atraso de Tempo

Esta seção aborda um cenário mais realista onde a medição da concentração C_b possui um atraso de transporte de 3 minutos. Este atraso, modelado como e^{-3s} , degrada severamente o desempenho de controladores convencionais.

4.2 Solução: Preditor de Smith

A estrutura do Preditor de Smith é utilizada para compensar o atraso. Ela funciona utilizando um modelo matemático do processo para "prever" a saída futura, removendo o efeito do atraso da malha de realimentação. Isso permite que o controlador principal, projetado para o processo sem atraso, opere de forma eficaz.

(Figura temporariamente removida para fins de compilação. Será reinserida após resolução do problema.)

O controlador $C(s)$ é o mesmo projetado na Parte II. O bloco $G_p(s)$ é o modelo do processo sem atraso, e e^{-Ls} é o modelo do atraso. A diferença entre a saída real do processo e a saída do modelo (ϵ) corrige erros de modelagem.

4.2.1 Resultados da Simulação

A simulação do sistema com o Preditor de Smith mostra que o desempenho desejado (tempo de acomodação e sobressinal) é recuperado, apesar do grande atraso. A análise de robustez, no entanto, mostra que o desempenho é sensível a erros na estimativa do atraso. Uma variante, o Preditor de Smith filtrado, pode ser usada para melhorar a robustez, ao custo de uma maior complexidade.

5 Conclusões Gerais

Este trabalho demonstrou a aplicação progressiva de técnicas de controle a um reator químico.

- **Parte I (PI):** Solução simples e robusta, adequada para controle básico, mas com desempenho limitado para dinâmicas complexas.
- **Parte II (LR + FF):** Oferece desempenho superior, com resposta mais suave e excelente rejeição a perturbações, mas exige um projeto mais complexo e sensores adicionais.
- **Parte III (Preditor de Smith):** Essencial para processos com atrasos significativos, restaurando o desempenho do controle, mas sensível a erros de modelagem.

A escolha da estratégia de controle em um cenário industrial dependerá de um trade-off entre o desempenho desejado, a complexidade da implementação e os custos associados (sensores, poder computacional).

Referências Bibliográficas

- [1] Ogata, K. *Engenharia de Controle Moderno*. 5^a edição. Pearson Prentice Hall, 2010.
- [2] Dorf, R. C.; Bishop, R. H. *Sistemas de Controle Modernos*. 12^a edição. LTC, 2013.
- [3] Seborg, D. E.; Edgar, T. F.; Mellichamp, D. A. *Process Dynamics and Control*. 3^a edição. Wiley, 2010.