

Laboratório de Sistemas de Controle I

Objetivo: controlador PID.

Prof. Helói F. G. Genari

1. Utilizando a regra de Ziegler-Nichols, projete um controlador PID ($K(s)$) para a seguinte planta

$$P(s) = \frac{1}{(s+3)(s+6)(s+10)},$$

em realimentação unitária e negativa. O sistema controlado em malha fechada deve ter o sobressinal menor que 10%. Com o GNU Octave, verifique se o requisito de projeto foi satisfeito (trace a resposta ao degrau unitário).

Entrega: coloque a rotina utilizada pra resolver esse laboratório na pasta Laboratórios. Essa rotina deve chamar lab7 (entregar o arquivo lab7.m). Além disso, coloque também o arquivo resolução na pasta Laboratórios (lab7.pdf, pode escanear a resolução feita manualmente, ou seja, não é necessário digitar). Pontos serão retirados da atividade caso esse procedimento não seja respeitado. Data para entrega: 09/11/2020, 18h.