# Projeto de Sistemas de Controle

Aula introdutória

#### Aula introdutória

# Objetivos dessa aula:

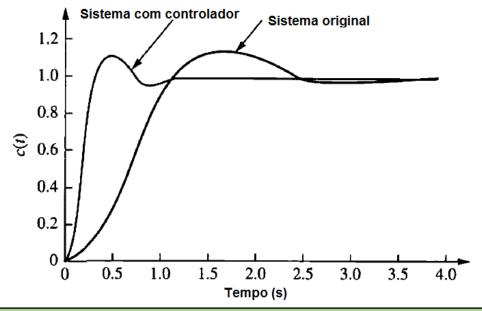
- Descrever plano de ensino da disciplina:
  - Explicar conteúdo que será ministrado na disciplina Projeto de Sistemas de Controle
  - Explicar métodos de avaliação
- Relembrar conceitos importantes de Sistemas de Controle



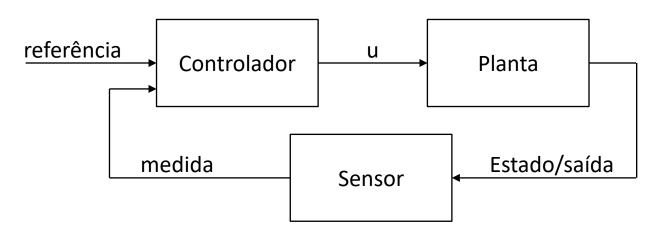
## Projeto de Sistemas de controle

#### Sistemas de controle:

- Sistemas projetados para alterar o comportamento de sistemas dinâmicos.
- Usualmente, fazer com que a resposta do sistema siga um sinal de entrada de referência (um valor desejado), de forma rápida e com erro limitado.
- Exemplo: valor inicial nulo e valor desejado unitário.



### Arquitetura básica de sistemas de controle



#### Planta:

- Modelar
- Identificar
- Incerteza (controle robusto)

#### Sensores:

- Várias medidas desejadas, poucos sensores
  - Observador de estados
- Sensores imperfeitos: ruídos e vieses
  - Filtro de Kalman

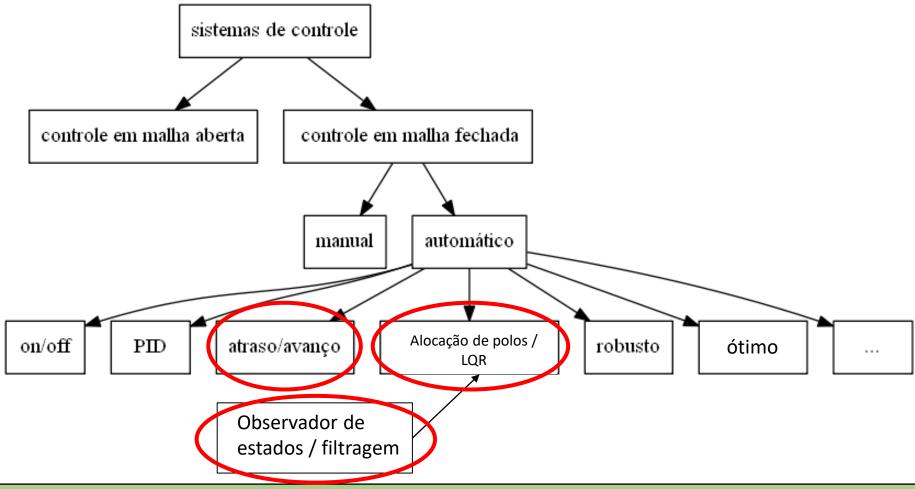
#### **Controlador:**

- Várias técnicas
- Afetado por:
  - Modelagem da planta
  - Medidas disponíveis
  - Requisitos de projeto



#### Sistemas de controle

Tipos de sistemas de controle:



## Sobre a disciplina

Tópicos que estudaremos nesta disciplina:

Compensadores de atraso, avanço e atraso-avanço Projeto via LGR e Bode Introdução Espaço de estados — Alocação de polos e controlabilidade Observador de estados e observabilidade Regulador Quadrático Linear Processos estocásticos Filtro linear: Filtro de Kalman Filtro de Kalman → Filtro não linear: Filtro de Kalman estendido Filtro não linear: Filtro de Kalman unscented Exemplo de aplicação: estimação de atitude, outros exemplos

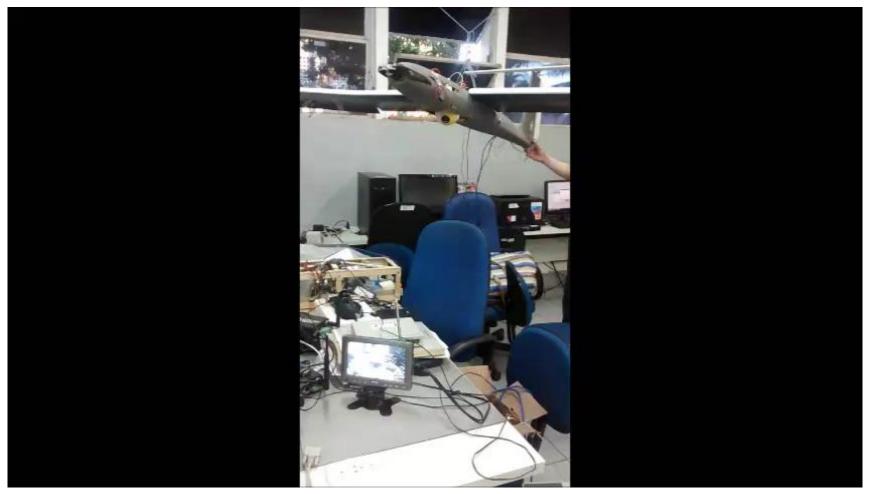






Estimação de atitude – exemplo de utilização: câmera giroestabilizada

http://www.ele.ita.br/~labvisao/Imageador%202.wmv



## Sobre a disciplina

## **Objetivos**

- Aprender técnicas de projeto de sistemas de controle
- Aprender técnicas de projeto de observadores/estimadores de estado
- Contato inicial com estimação de atitude



#### METODOLOGIA

Haverá pelo menos uma semana de ambientação, em que as ferramentas para aulas remotas serão testadas.

#### Formato das aulas:

- Aulas síncronas (em tempo real), através da plataforma
  Microsoft Teams
  - Gravação será disponibilizada pela plataforma Stream da Microsoft
- Aulas assíncronas (pré-gravadas), disponibilizadas através da plataforma Aprender 3 (Moodle)
  - Forma assíncrona será usada em menor quantidade, apenas em "casos especiais".

#### **METODOLOGIA**

#### Formato das aulas:

- Apresentação de slides e exposição oral,
- Vídeos ou fotos de explicações sendo feitas em quadro-branco e/ou papel.
- Discussões teóricas e práticas,
  - Prática: implementações de alguns dos algoritmos discutidos em software de simulação (ex: via MATLAB/Simulink).

# PLATAFORMAS ONLINE DE COMUNICAÇÃO E APRENDIZAGEM

Ambiente Aprender 3 (Moodle):

Nome do curso: FGA0044 - PROJETO DE SISTEMAS DE CONTROLE - TA - 2021/1

https://aprender3.unb.br/course/view.php?id=10060

Microsoft Teams:

Nome da equipe: 2021.1 Projeto de Sistemas de Controle -

FGA0044

Cadastro em ambas as plataformas feitas automaticamente pelo professor. Em caso de problemas, me avisar via e-mail ou via chat do Microsoft Teams

E-mail: thiagocordeiro@unb.br

#### ATENDIMENTO EXTRACLASSE

Fique à vontade para enviar suas dúvidas mesmo fora do horário da disciplina.

Como tirar dúvidas:

- Fórum da disciplina
- Chat do Microsoft Teams
- E-mail do professor: <a href="mailto:thiagocordeiro@unb.br">thiagocordeiro@unb.br</a>



# **AVALIAÇÃO**

A avaliação será composta de listas de atividades que serão passadas durante o semestre. As atividades podem ter diversos formatos, como:

- Listas de exercício para serem resolvidas através de desenvolvimento de software de simulação, utilizando ferramentas como MATLAB e/ou Simulink
- Listas de exercício para serem resolvidas à mão, digitalizadas, e enviadas ao professor
- Questionários digitais (via Moodle ou Microsoft Forms)
  - Serão utilizados como forma de aferição de frequência



A Média Final,  $(M_F)$ , será dada por:

$$M_F = 0.5 \cdot M_{A1} + 0.5 \cdot M_{A2} + 0.05 \cdot M_Q$$

- $M_{A1}$ : média ponderada das listas de atividades cujo prazo de entrega é do início do semestre até 17/09/2021
- $M_{A2}$ : média ponderada das listas de atividades cujo prazo de entrega é do dia 18/09/2021 até o final do semestre letivo.
- $M_Q$ : média ponderada dos questionários utilizados para aferir frequência. Veja que corresponde a 0,5 ponto **extra** na média final

Listas de atividades terão prazo de pelo menos uma semana para a resolução, enquanto que questionários terão um prazo de pelo menos 3 dias para serem respondidos.

A critério do professor e dependendo do andamento desse semestre atípico, poderá ser oferecida atividade extra para reposição de atividade não enviada ou como forma de melhorar a menção.



# AFERIÇÃO DE FREQUÊNCIA

- Avaliada preferencialmente pela presença nas aulas síncronas
- Em caso de falta em aula síncrona, ou em caso de aula assíncrona, a presença será avaliada pela entrega dos questionários.
  - A entrega deve ser feita no prazo dado.
  - O aluno ganhará presença, mesmo que forneça respostas errôneas.
  - Respostas errôneas, entretanto, não serão pontuadas, afetando  $M_O$

# CRITÉRIOS PARA A APROVAÇÃO

A aprovação ou reprovação do curso só será obtida se:

- Aprovação se  $M_F \ge 5,0$  e se Percentual de Faltas (*PF*) for  $PF \le 1$ 25%.
- Reprovação se  $M_F$  < 5,0 ou se PF > 25%, então o aluno será considerado reprovado por nota ou por falta.

#### Plano de ensino

#### **BIBLIOGRAFIA**

#### Controladores e observadores de estado:

OGATA, K. **Engenharia de Controle Moderno**, Prentice-Hall, 4ª edição, 2003.

NISE, N. Engenharia de Sistemas de Controle. Rio de Janeiro: LTC, 2009.

DORF, R. C.; Bishop, Robert. H. **Sistemas de Controle Modernos**. Rio de Janeiro: LTC, 2009.

#### Filtro de Kalman:

BAR-SHALOM, Y.; LI, X. R.; KIRUBARAJAN, T. **Estimation with applications to tracking and navigation: theory algorithms and software**. John Wiley & Sons, 2004.

MAYBECK, P. S. Stochastic Models, Estimation and Control, Volume 1, New York: Academic Press, 1979.

#### Plano de ensino

#### **BIBLIOGRAFIA COMPLEMENTAR**

LANGILL JUNIOR, A. W. Automatic control systems engineering: control systems engineering. Englewood Cliffs, N.J.: Prentice-Hall, c1965.

AGUIRRE, L. A. Enciclopédia de Automática: Controle & Automação - Volumes I, II e III. São Paulo: Blucher, 2007.

SMITH, C. A.; CORRIPIO, A. Princípios e Prática do Controle Automático de Processo. Rio de Janeiro: LTC, 2008.

POPOV, E. P. The dynamics of automatic control systems. Oxford: Pergamon Press, 1962.

Artigos científicos e materiais extras que serão disponibilizados durante o semestre via Moodle.