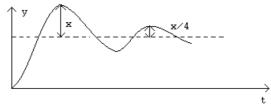
## SISTEMAS DE CONTROLE II

# 1<sup>a</sup>. PARTE

## Ajuste (Sintonia) dos Parâmetros do Controlador PID pelos Métodos de Ziegler-Nichols

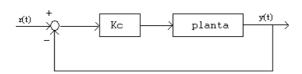
<u>Critério</u>: a resposta do sistema em malha fechada é considerada satisfatória se apresenta uma taxa de decaimento de pelo menos  $\frac{1}{4}$  por período.



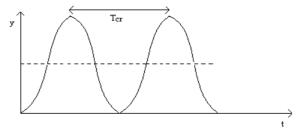
Os métodos de Ziegler-Nichols são empíricos e procuram satisfazer o critério acima na maioria das situações práticas.

Modelo do Controlador PID (Proporcional-Integrativo-Derivativo):  $G_c(s) = K_c \left(1 + \frac{1}{\tau_i s} + \tau_d s\right)$ 

### 1) Método da Sensibilidade



Utiliza-se um sistema de controle em malha fechada (conforme a figura acima) com um controlador proporcional  $(K_c)$  e aplica-se um sinal de referência  $\mathbf{r(t)} = \mathbf{c}, \ \forall \mathbf{t} \geq \mathbf{0}$ . Aumenta-se o ganho  $K_c$  até que o sistema atinja o limite de estabilidade (oscilações de amplitude fixa). Nesta situação, o valor de  $K_c$  é denominado ganho crítico  $(K_{ccr})$  e o período das oscilações é  $T_{cr}$ .



Os ganhos do controlador P, PI ou PID são calculados pela tabela abaixo:

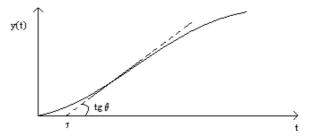
Tabela de Ajuste

	K <sub>c</sub>	$\tau_{\rm i}$	$\tau_{\mathrm{d}}$
P	$0.5  \mathrm{K_{ccr}}$	-	-
PI	$0,45~\mathrm{K_{ccr}}$	T <sub>cr</sub>	-
		1,2	
PID	0,6 K <sub>ccr</sub>	T <sub>cr</sub>	T <sub>cr</sub>
		2	8

### 2) Método da Curva de Reação



Utiliza-se um sistema de controle em malha aberta (conforme a figura acima), sem controlador, e aplica-se um sinal de referência  $\mathbf{r}(t) = \mathbf{c}, \ \forall t \geq \mathbf{0}$ . Observa-se a resposta  $\mathbf{y}(t)$  da planta e mede-se a inclinação máxima de  $\mathbf{y}(t)$  ( $\mathbf{tg}\ \mathbf{0}$ ) e a defasagem  $\mathbf{\tau}$ . Neste método, aproxima-se o comportamento da planta pelo de uma planta de primeira ordem com um atraso  $\mathbf{\tau}$ .



Os ganhos do controlador P, PI ou PID são calculados pela tabela abaixo:

Tabela de Ajuste

	K <sub>c</sub>	$\tau_{\rm i}$	$\tau_{ m d}$
P	1	-	-
	$\tau$ .tg $\theta$		
PI	0,9	τ	-
	τ.tgθ	0,3	
PID	1,2	τ	0,5τ
	τ.tgθ	0,5	

Obs.: As principais limitações dos métodos são:

- a) O método da sensibilidade não pode ser aplicado quando o sistema não se instabiliza ou quando existem razões de segurança no limite de estabilidade (por exemplo, reações exotérmicas).
- b) O método da curva de reação não pode ser aplicado quando a planta apresenta integradores e, de uma maneira geral, quando a planta apresenta pólos no semiplano direito aberto (plantas instáveis).