



UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA
CENTRO TECNOLÓGICO
**PROGRAMA DE PÓS-GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA DE
AUTOMAÇÃO E SISTEMAS**

PLANO DE TRABALHO PARA ESTÁGIO DE DOCÊNCIA - 2023/1

I. Dados da disciplina

Nome: Sistemas de Controle

Código: DAS5317

Curso: Engenharia de Produção Elétrica

Professor(es): Nestor Roqueiro

E-mail(s): Nestor.roqueiro@ufsc.br

Créditos: 6

Carga horária: 6

Horário(s): Terças feiras 10-12, Quartas feiras 8-10, Quintas feiras 10-12

Nº de vagas para estágio docência: 1

II. Objetivo do estágio

O estagiário na disciplina deverá supervisionar as atividades de laboratório da disciplina a serem realizadas no LIICT. As atividades específicas serão explanação de dúvidas nos roteiros de experiências de laboratório, e acompanhamento e avaliação individual de discentes que realizem as práticas de laboratório. As avaliações são individuais, orais, com base nas atividades realizadas. Desta forma o estagiário terá possibilidade de aprender alguns elementos da atividade docente, a saber, explanação de dúvidas teóricas e de implementação de soluções computacionais, e processo de avaliação com elaboração de questões e análise de respostas dos discentes.

III. Ementa da disciplina

Teoria: Apresentação e definição do problema de controle de sistemas; análise de sistemas de controle contínuos e discretos em regime permanente: precisão e sensibilidade; estabilidade de sistemas de controle contínuos e discretos: métodos de RouthHurwitz, Jury, Nyquist e Bode; estruturas básicas de controladores; projeto de controladores contínuos e discretos: método de Ziegler-Nichols, projeto usando o lugar das raízes, projeto usando métodos frequências. Exemplos de aplicações. Laboratório: Análise de sistemas contínuos e discretos. Resposta de sistemas, precisão e sensibilidade. Análise de estabilidade. Projeto de controladores usando lugar das raízes. Projeto de controladores usando métodos frequenciais. Sintonia de



UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA
CENTRO TECNOLÓGICO
**PROGRAMA DE PÓS-GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA DE
AUTOMAÇÃO E SISTEMAS**

controladores PID usando Ziegler-Nichols. Projeto de controladores: casos contínuos e discretos.

IV. Plano de atividades

Parte Teórica:

Introdução Apresentação da disciplina. Abrangência dos problemas de controle. Importância da realimentação e ferramentas de projeto.. Modelos dinâmicos Modelos de sistemas mecânicos, hidráulicos e elétricos. Linearização. Exemplos. Resposta dinâmica Revisão de transformada de Laplace e de funções de transferência. Diagramas de blocos. Influência de pólos e zeros na resposta. Especificações da resposta temporal. Estabilidade. Exemplos. Propriedades básicas da realimentação Análise da realimentação. Definição de erros. Controle de posição e velocidade. Controladores do tipo P, PD e PID. Tipos de sistema. Implementação digital de controladores. Exemplos.. Projeto de controladores pelo método do lugar das raízes Propriedades. Técnicas para traçado do lugar das raízes. Aplicação do método no projeto de controladores. Seleção de parâmetros do controlador. Compensação dinâmica. Exemplos de projeto e extensão do método.. Projeto de controladores pelo método da resposta em frequência Resposta em frequência. Método de Bode e de Nyquist. Margem de estabilidade. Relação entre fase e ganho. Resposta em frequência em malha fechada. Compensação. Exemplos de projeto. Controle digital Digitalização. Análise dinâmica de sistemas discretos. Projeto de controladores digitais. Exemplos de projeto.

Parte Prática:

Laboratório 1: Simulação de sistemas Simulação

Laboratório 2: Linearização Simulação

Laboratório 3: Identificação de sistemas de primeira ordem Simulação

Laboratório 4: Resposta dinâmica Simulação

Laboratório 5: Efeitos de pólos e zeros na resposta

Laboratório 6: Identificação de um sistema real

Laboratório 7: Motor DC em malha fechada – controle de posição Simulação

Laboratório 8: Análise pelo lugar das raízes Simulação

Laboratório 9-10: Projeto no lugar raízes

Laboratório 11: Analise pelos diagramas de Bode e Nyquist

Laboratório 12: Projeto de Controladores pelo diagrama de Bode

Laboratório 12: Digitalização de controladores analógicos

V. Referências

- [1] Franklin, Powell, Emami-Naieni, "Feedback Control of Dynamic Systems". Addison-Wesley, 1994 (livro texto)
- [2] K. Ogata, "Engenharia de Controle Moderno". Prentice Hall do Brasil, 2003.
- [3] K.Ogata, "Discrete-time control systems", Prentice Hall, 1987.
- [4] D'Azzo e Houpis. "Análise e Projeto de Sistemas de Controle Lineares". Editora Guanabara, 1988.
- [5] R.T. Stefani, C.J.Savant Jr, B Shahian, G.H.Hostetter, "Design of feedback control systems",Saunders College Publishing, 1994.



UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA
CENTRO TECNOLÓGICO
**PROGRAMA DE PÓS-GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA DE
AUTOMAÇÃO E SISTEMAS**

[6] R. C. Dorf, R. H. Bishop -- Modern Control Systems, 12th edition, Prentice Hall, 2010