

03

INTRODUÇÃO E JUSTIFICATIVA

Uma destas principais limitações da ampliação da utilização dos drones recai na crescente dificuldade do desenvolvimento da concepção de estratégias de controle que sejam mais eficientes, confiáveis e tolerantes a falhas, aplicadas a aeronaves sujeitas a ambientes e situações cada vez mais complexos.

Diante disto, propõe-se nesta pesquisa o projeto e o desenvolvimento de estratégias de controle PID (Proporcional-Integral-Derivativo), que servirá como base para a validação do ambiente de controle de abordagens mais complexas.

DESENVOLVIMENTO DE UMA PLATAFORMA DE VALIDAÇÃO CONSTITUÍDA DE UM HELICÓPTERO DE 1-DOF
E PROJETO DE UM CONTROLADOR PID



Revisão #2

Criado Mon, Nov 9, 2020 4:41 PM por [Alexandre Fonseca Jorge](#)

Atualizado Mon, Nov 9, 2020 5:33 PM por [Alexandre Fonseca Jorge](#)