

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.