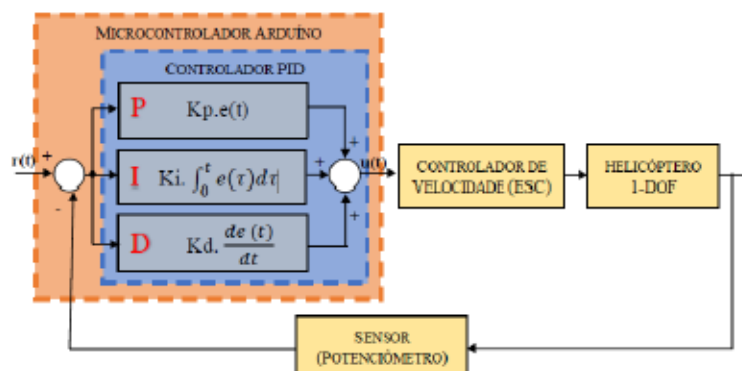


DESENVOLVIMENTO E METODOLOGIA

Implementação do controlador PID

O objetivo do controlador PID representado ao lado e implementado neste projeto é manter o ângulo θ relacionado com o ângulo de arfagem do protótipo em um valor pré-estabelecido pelo usuário (limitado entre zero a aproximadamente 100 graus).



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 4:42 PM por [Alexandre Fonseca Jorge](#)

Atualizado Mon, Nov 9, 2020 5:35 PM por [Alexandre Fonseca Jorge](#)