

DESENVOLVIMENTO E METODOLOGIA

Atuação do controlador PID

Este controlador, exige a sintonia de três parâmetros: K_p (proporcional), K_i (integral) e K_d (derivado), atuando tanto no regime transitório quanto no regime permanente do sistema.

- Ação K_p - pode reduzir as oscilações da variável de controle (ângulo de arfagem), mas não garante que a mesma esteja no valor desejado (referência).
- Ação K_i - elimina o erro em regime permanente.
- Ação K_d - reduz as oscilações do sobressinal da resposta de saída.