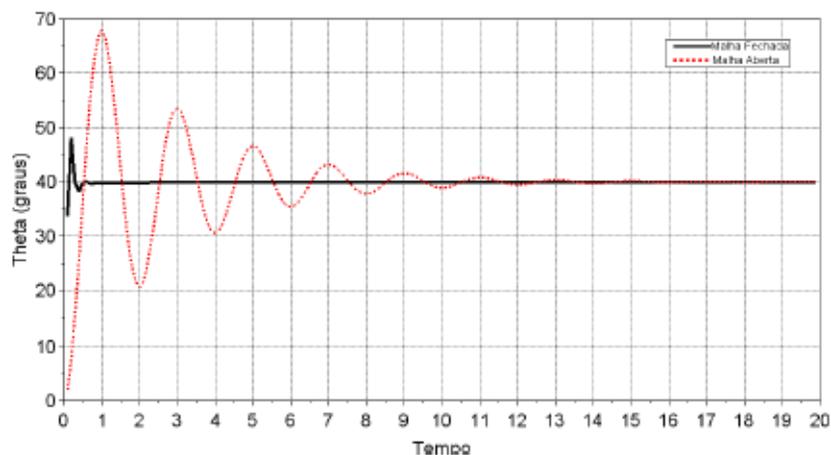


RESULTADOS E CONCLUSÃO

A fim de melhorar o desempenho da resposta de saída, fecha-se a malha de controle deste sistema e aplica-se o controlador PID. O resultado comparativo é mostrado abaixo:



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 4:43 PM por [Alexandre Fonseca Jorge](#)

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