

RESULTADOS E CONCLUSÃO

Portanto, os resultados de simulação no ambiente Scilab/Xcos demonstraram a viabilidade desta solução no que se refere a utilização de recursos de baixo custo para a validação de estratégias de controle do tipo Proporcional-Integral-Derivativo, bem como por permitir a análise gráfica do sistema em um ambiente dedicado computacional.

Para trabalhos futuros pretende-se ampliar o grau de liberdade desta aeronave, incluindo, por exemplo, uma segunda haste articulada acoplada a dois motores e a realização da análise da robustez desta estratégia de controle. Ademais, faz-se necessário a realização da identificação da planta desenvolvida em bancada a fim de se obter os parâmetros equivalentes para a simulação.