

 UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA	<b>UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA</b> <b>CAMPUS ARARANGUÁ-ARA</b> <b>CURSO DE ENGENHARIA DE ENERGIA</b> <b>PLANO DE ENSINO</b>
<b>SEMESTRE 2017.2</b>	

**I. IDENTIFICAÇÃO DA DISCIPLINA:**

CÓDIGO	NOME DA DISCIPLINA	Nº DE HORAS-AULA SEMANALIS TEÓRICAS	Nº DE HORAS-AULA SEMANALIS PRÁTICAS	TOTAL DE HORAS-AULA SEMESTRAIS
ARA 7374	FUNDAMENTOS DE CONTROLE	03	01	72

HORÁRIO		
TURMAS TEÓRICAS	TURMAS PRÁTICAS	MODALIDADE
07653 - 3.1830(2) 6.1830(1)	07653 - 6.1920(1)	Presencial
05655 - 3.1830(2) 6.1830(1)	05655 - 6.1920(1)	

**II. PROFESSOR(ES) MINISTRANTE(S)**
**CÉSAR CATALDO SCHARLAU** (cesar.scharlau@ufsc.br)
 
**III. PRÉ-REQUISITO(S)**

CÓDIGO	NOME DA DISCIPLINA
ARA 7142	Cálculo Numérico em Computadores

**IV. CURSO(S) PARA O(S) QUAL(IS) A DISCIPLINA É OFERECIDA**

Graduação em Engenharia de Energia (Turma 07653) e Engenharia de Computação (Turma 05655)

**V. JUSTIFICATIVA**

O controle de sistemas é uma ferramenta essencial ao Engenheiro de Energia e ao Engenheiro de Computação. Desta forma, esta disciplina introduz ao aluno conceitos fundamentais da teoria de controle clássica, envolvendo a análise de sistemas lineares e o projeto de controladores.

**VI. EMENTA**

Definição de sistemas de controle. Analogia e modelagem. Função de transferência. Diagramas de blocos. Resposta dinâmica de sistemas lineares. Resposta em frequência. Estabilidade. Realimentação. Perturbações e sensibilidade. Diagrama de Nyquist. Diagrama do Lugar das Raízes. Projetos de compensadores. Espaço de estados. Realimentação de estados. Sistemas de tempo discreto.

**VII. OBJETIVOS**
**Objetivo Geral:**

Aplicar os conceitos básicos da teoria de controle clássica na análise de sistemas lineares e no projeto de controladores.

**Objetivos Específicos:**

Para alcançar o objetivo geral, é esperado do aluno:

- Compreender a modelagem de sistemas dinâmicos;
- Aplicar metodologias de análise de sistemas no domínio do tempo e frequência;
- Conhecer os requisitos básicos para sistemas de controle realimentados;
- Empregar os métodos de resposta em frequência para análise de sistemas;
- Utilizar os métodos de projeto de controladores.



### VIII. CONTEÚDO PROGRAMÁTICO

#### Conteúdo Teórico:

1. Definição de sistemas de controle
  - 1.1. Malha aberta e malha fechada (realimentação)
2. Modelagem de sistemas dinâmicos
3. Análise de sistemas no domínio tempo e frequência
  - 3.1. Transformada de Laplace
  - 3.2. Transformada inversa de Laplace
  - 3.3. Funções de transferência
  - 3.4. Diagramas em blocos
  - 3.5. Análise de sistemas de primeira e segunda ordem
  - 3.6. Perturbações e sensibilidade
4. Requisitos básicos para sistemas de controle realimentados
  - 4.1. Estabilidade de sistemas dinâmicos (estabilidade entrada-saída e interna)
  - 4.2. Critério de estabilidade de Routh-Hurwitz
  - 4.3. Erro em regime permanente
  - 4.4. Localização de polos em malha fechada (Diagrama LGR - Lugar Geométrico das Raízes)
5. Método da resposta em frequência
  - 5.1. Diagrama de Bode (escala logarítmica, módulo e fase, técnicas de construção)
  - 5.2. Diagrama de Nyquist
6. Projeto de compensadores
  - 6.1. Metodologias de projeto empregando resposta em frequência
  - 6.2. Sintonia de controladores PID (Proporcional, Integral e Derivativo)
7. Representação de sistemas por variáveis de estado
  - 7.1. Propriedades da representação de estados
  - 7.2. Relação entre variáveis de estado e funções de transferência
8. Projeto de controladores por realimentação de estados
9. Sistemas lineares discretos e amostrados

### IX. METODOLOGIA DE ENSINO / DESENVOLVIMENTO DO PROGRAMA

Aula expositiva e dialogada com dinâmicas em grupos. Atividades práticas de simulação no computador utilizando o programa Matlab/Simulink. Resolução de exercícios em sala de aula.

### X. METODOLOGIA E INSTRUMENTOS DE AVALIAÇÃO

- A verificação do rendimento escolar compreenderá **frequência e aproveitamento** nos estudos, os quais deverão ser atingidos conjuntamente. Será obrigatória a frequência às atividades correspondentes a cada disciplina, ficando nela reprovado o aluno que não comparecer, no mínimo a 75% das mesmas.
- A nota mínima para aprovação na disciplina será 6,0 (seis). (Art. 69 e 72 da Res. nº 17/CUn/1997).
- O aluno com frequência suficiente (FS) e média das notas de avaliações do semestre entre 3,0 e 5,5 terá direito a uma nova avaliação no final do semestre (REC), exceto as atividades constantes no art.70,§ 2º. A nota será calculada por meio da média aritmética entre a média das notas das avaliações parciais (MF) e a nota obtida na nova avaliação (REC). (Art. 70 e 71 da Res. nº 17/CUn/1997).

$$NF = \frac{MF + REC}{2}$$

- Ao aluno que não comparecer às avaliações ou não apresentar trabalhos no prazo estabelecido será atribuída nota 0 (zero). (Art. 70, § 4º da Res. nº 17/CUn/1997)

#### Avaliações

- A avaliação da disciplina será feita através dos seguintes instrumentos:
  - Provas: serão realizadas duas provas regulares durante o semestre.
  - Trabalhos: serão propostos trabalhos envolvendo os tópicos da disciplina.
- As avaliações poderão conter questões objetivas, objetivas mistas e dissertativas.
- Poderão ser designados trabalhos escritos para complementar os assuntos. Neste caso a nota dos mesmos será incluída nas provas.
- O cálculo da média final será efetuado de acordo com a seguinte equação

$$MF = 0,45 \cdot P1 + 0,45 \cdot P2 + 0,1 \cdot MT$$

onde:

- P1 – nota da primeira prova;
- P2 – nota da segunda prova;
- MT – média das notas dos trabalhos realizados ao longo do semestre.

#### Pedido de Nova Avaliação - Art. 74 da Res. nº 17/CUn/97

O aluno, que por motivo de força maior e plenamente justificado, deixar de realizar atividades avaliativas previstas no plano de ensino, deverá formalizar pedido à Chefia do Departamento de Ensino ao qual a disciplina pertence, dentro do prazo de 3 (três) dias úteis, apresentando documentação comprobatória.

#### XI. CRONOGRAMA PREVISTO

AULA (semana)	DATA	ASSUNTO
1 <sup>a</sup>	31/07/17 a 05/08/17	Apresentação da disciplina. Definição de sistemas de controle. Modelagem de sistemas dinâmicos.
2 <sup>a</sup>	07/08/17 a 12/08/17	Modelagem de sistemas dinâmicos. Análise de sistemas no domínio tempo e frequência.
3 <sup>a</sup>	14/08/17 a 19/08/17	Análise de sistemas no domínio tempo e frequência.
4 <sup>a</sup>	21/08/17 a 26/08/17	<b>Semana Acadêmica de Engenharia de Energia (SAENE).</b> Análise de sistemas no domínio tempo e frequência.
5 <sup>a</sup>	28/08/17 a 02/09/17	Requisitos básicos para sistemas de controle realimentados.
6 <sup>a</sup>	04/09/17 a 09/09/17	Requisitos básicos para sistemas de controle realimentados. <b>Feriado.</b>
7 <sup>a</sup>	11/09/17 a 16/09/17	Requisitos básicos para sistemas de controle realimentados.
8 <sup>a</sup>	18/09/17 a 23/09/17	Exercícios. <b>1<sup>a</sup> PROVA.</b>
9 <sup>a</sup>	25/09/17 a 30/09/17	Método da resposta em frequência.
10 <sup>a</sup>	02/10/17 a 07/10/17	Método da resposta em frequência
11 <sup>a</sup>	09/10/17 a 14/10/17	Projeto de controladores. <b>Feriado.</b>
12 <sup>a</sup>	16/10/17 a 21/10/17	Projeto de controladores.
13 <sup>a</sup>	23/10/17 a 28/10/17	Projeto de controladores.
14 <sup>a</sup>	30/10/17 a 04/11/17	Projeto de controladores.
15 <sup>a</sup>	06/11/17 a 11/11/17	Representação de sistemas por variáveis de estados.
16 <sup>a</sup>	13/11/17 a 18/11/17	Projeto de controladores por realimentação de estados.
17 <sup>a</sup>	20/11/17 a 25/11/17	Sistemas lineares discretos e amostrados. Exercícios.
18 <sup>a</sup>	27/11/17 a 02/12/17	<b>2<sup>a</sup> PROVA. AVALIAÇÃO DE REPOSIÇÃO (Nova Avaliação).</b>
19 <sup>a</sup>	04/12/17 a 07/12/17	<b>REC.</b>

#### XII. Feriados e dias não letivos previstos para o semestre 2017.2

DATA	
07/09/17 (qui)	Independência do Brasil
08/09/17 (sex)	Dia não letivo
09/09/17 (sab)	Dia não letivo
12/10/17 (qui)	Nossa Senhora Aparecida
13/10/17 (sex)	Dia não letivo
14/10/17 (sab)	Dia não letivo
28/10/17 (sab)	Dia do Servidor Público
02/11/17 (qui)	Finados
15/11/17 (qua)	Proclamação da República

#### XIII. BIBLIOGRAFIA BÁSICA

1. MAYA, Paulo Alvaro; LEONARDI, Fabrizio. Controle essencial. São Paulo: Pearson, 2011. xiv, 344 p.
2. NISE, Norman S. Engenharia de sistemas de controle. 6. ed. Rio de Janeiro: LTC, c2012. xiv, 745 p.
3. DORF, Richard C; BISHOP, Robert H. Sistemas de controle modernos. 12. ed. Rio de Janeiro: LTC, c2013. xx, 814 p.

#### XIV. BIBLIOGRAFIA COMPLEMENTAR

1. OGATA, Katsuhiko. Engenharia de controle moderno. 4. ed. São Paulo: Pearson Prentice Hall, 2003. x, 788 p.
2. CASTRUCCI, Plínio; BITTAR, Anselmo; SALES, Roberto Moura. Controle automático. Rio de Janeiro: LTC, c2011. xv, 476 p.

3. GEROMEL, José Cláudio; KOROGUI, Rubens H. Controle linear de sistemas dinâmicos: teoria, ensaios práticos e exercícios. São Paulo: Blucher, c2011. x, 350 p..
4. GOLNARAGHI, M. F.; KUO, Benjamin C. Sistemas de controle automático. 9. ed. Rio de Janeiro: LTC, 2012. xviii, 694 p.
5. GILAT, Amos. MATLAB: com aplicações em engenharia. 4. ed. Porto Alegre: Bookman, 2012. xi, 417 p

Professor(a):



Aprovado pelo Departamento em   /  /  

Chefia de Departamento:

Aprovado pelo Colegiado do Curso em 31/07/2017

Presidente do Colegiado:



*Carla de Abreu D'Aquino*  
Prof. / SIAPE 2764022  
Coord. Engenharia de Energia  
Portaria 1606/2017/GR  
CTS/UFSC