

## Controle PID utilizando CLPs - v1.0

### 6.1 Objetivo

O objetivo desta experiência é implementar um controle PID para o servomecanismo do laboratório através do CLP.

### 6.2 Introdução

Esta é uma experiência adicional e facultativa. Sua execução acrescentará até 1.0 na média de notas dos relatórios. Ela procura propiciar ao aluno a oportunidade de implementar uma malha de controle via CLP, que é uma atividade recorrente na vida profissional de um engenheiro de controle exercendo suas atividades em plantas industriais.

### 6.3 Atividades práticas

Utilize o bloco PID do CLP (acessível via aba *Special* do RSLogix 5000) para implementar um controle de velocidade ou posição do servomecanismo. Para executar a tarefa, apoie-se no documento da Experiência 3 - Controle nebuloso, no arquivo Simulink produzido na mesma, na apostila de Laboratório de Controle disponível em `c:/labctrl`, na documentação do RSLogix 5000 e em outros documentos que julgar necessários.

### 6.4 Relatório

Um relatório desta experiência deverá ser entregue.

### 6.5 Problemas e dúvidas frequentes

Ainda não foram elencados problemas e dúvidas frequentes desta experiência.

## 6.6 Créditos

Esta experiência foi desenvolvida pelos seguintes professores:

- Ricardo Paulino Marques
- Bruno Augusto Angélico
- Fábio de Oliveira Fialho