

Planejamento Aula a Aula – Professor

Curso: Engenharia de Computação – PCS

2º Módulo Acadêmico – 2º Quadrimestre – 2018

Disciplina: PTC 3020 Sistemas de Controle

Professor: Fuad Kassab Junior

Aula	Data	C o n t e ú d o	Estudo	Exercício	Projeto / Trabalho	Total Extra-aula	Total Extra-aula Semanal
		MAIO					
1	9	Introdução, histórico e definições.					
2	10	Representação de Sistemas: modelos matemáticos, função de transferência e exemplos.					
3	16	Função de Transferência de elementos em cascata, diagrama de blocos, sistemas em malha fechada e exemplos.					
4	17	Distúrbios, redução de diagramas de blocos, exemplos.					
5	23	Respostas Temporais: sistemas de 1ª Ordem.					
6	24	Respostas Temporais: sistemas de 2ª Ordem.					
7	30	Especificação da resposta transitória.					
8	31	Feriado: Corpus Christi					
		JUNHO					
9	6	Estabilidade: critério de Routh-Hurwitz.					
10	7	Erro estacionário.					
11	13	Método do Lugar das Raízes (MLR).					
12	14	Método do Lugar das Raízes (MLR).					
13	20	1ª Prova					
14	21	Resposta em Frequência: conceito e Diagramas de Bode.					
15	27	(INDEX)					
16	28	(INDEX)					
		JULHO					
17	4	Resposta em Frequência: conceito e Diagramas de Bode.					
18	5	Resposta em Frequência: Diagrama de Nyquist.					
19	11	Resposta em Frequência: Diagrama de Nyquist.					
20	12	Resposta em Frequência: Margens de Ganho e Fase.					
21	18	Compensadores: Avanço.					
22	19	Compensadores: Avanço.					
23	25	Compensadores: Atraso.					
24	26	Compensadores: Atraso.					
		AGOSTO					
25	1	Compensadores: Avanço/atraso.					
26	2	Compensadores: PID.					
27	8	Compensadores: PID.					
28	9	Laboratório de Controle					
29	15	Controle Digital					
30	16	Prova Final					
	17	Fim do módulo acadêmico					
	20	Prazo máximo para validação das notas (antes da Rec)					
	22-24	Período de recuperação					
T O T A L							

Bibliografia

Controle Automático

P.B.L. Castrucci; A. Bittar; R.M. Sales
LTC 2011

Feedback Control of Dynamic Systems

G.F. Franklin; J.D. Powell; A.Emami-Naeini
Addison Wesley 1995

Engenharia de Controle Moderno

K. Ogata
Pearson Brasil 2003

Modern Control Engineering

K. Ogata
Prentice Hall 2002