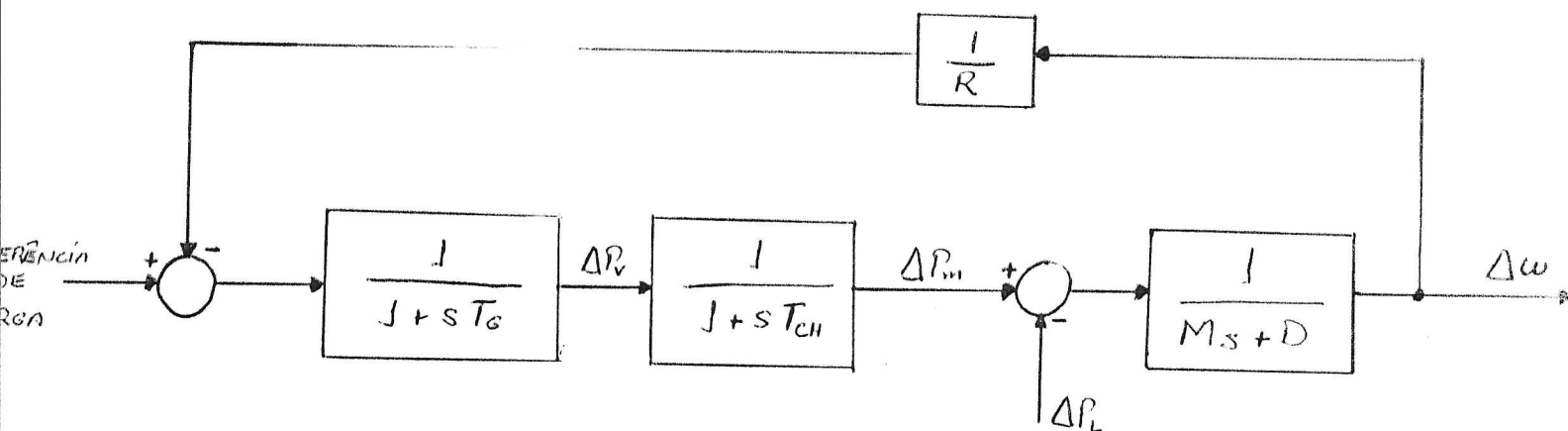


FAZENDO $T_G = (K_G R)^{-1}$:



RESUMO:

CONTROLE PRIMÁRIO (REGULAÇÃO DE VELOCIDADE, CONTROLE AUTOMÁTICO DE CARGA - FREQUÊNCIA):

1) REALIZA A DISTRIBUIÇÃO DE UMA VARIAÇÃO DE CARGA ENTRE OS DIVERSOS GERADORES;

2) ESTABILIZA A FREQUÊNCIA DO SISTEMA NUM VALOR PRÓXIMO À FREQUÊNCIA SÍNCRONA.