



CAMPUS: MACAÉ

CURSO: SUPERIOR DE BACHARELADO EM ENGENHARIA ELÉTRICA

COMPONENTE CURRICULAR: CONTROLE CLÁSSICO

ANO DE IMPLANTAÇÃO DA MATRIZ: 2026

Especificação do componente:	<input checked="" type="checkbox"/> Obrigatório	<input type="checkbox"/> Optativo	<input type="checkbox"/> Eletivo	
	<input checked="" type="checkbox"/> Presencial	<input type="checkbox"/> A distância	<input type="checkbox"/> Presencial com carga horária a distância	
Natureza da atividade de ensino-aprendizagem	<input type="checkbox"/> Básica	<input checked="" type="checkbox"/> Específica	<input type="checkbox"/> Pesquisa	<input type="checkbox"/> Extensão
	<input checked="" type="checkbox"/> Teórica	<input checked="" type="checkbox"/> Prática	<input type="checkbox"/> Laboratorial	
Pré-requisito: Modelagem de Sistemas Dinâmicos				
Correquisito: Não há				
Carga horária: 80 h/a (60 h)		Carga horária presencial: 80 h/a (60 h)	Carga horária a distância: -	
Carga horária de Extensão: -				
Aulas por semana: 4		Código: EECM.042	Série e/ou Período: 6º	

EMENTA:

Lugar Geométrico das Raízes; Projeto de Sistemas de Controle pelo Método do Lugar Geométrico das Raízes: Compensação por avanço de fase, Compensação por atraso de fase, Compensação por atraso e avanço de fase; Controlador PID pelo Método do Lugar das Raízes; Controlador PID por regras de sintonia de Ziegler-Nichols, Cohen-Coon e outros métodos de sintonia; Análise da Resposta em Frequência: Diagramas de Bode, Diagramas Polares, Diagramas de Nyquist, Análise de estabilidade pelo critério de estabilidade de Nyquist, Margens de fase e de ganho; Projeto de Sistemas de Controle pelo Método da Resposta em Frequência: Compensação por avanço de fase, Compensação por atraso de fase, Compensação por atraso e avanço de fase; Simulações no MATLAB®.

OBJETIVOS:

Desenvolver no discente a capacidade de desenhar e interpretar corretamente os diagramas de: lugar geométrico das raízes, Bode e Nyquist. Considerando a resposta em frequência, o discente deve ser capaz de aplicar o critério de Nyquist e os conceitos de



margem de fase e ganho para caracterizar a estabilidade do sistema dinâmico. Ademais, o discente ao final da disciplina deve estar apto a projetar sistemas de controle utilizando o método do lugar geométrico das raízes e o método baseado na resposta em frequência.

CONTEÚDOS PROGRAMÁTICOS:

- Lugar Geométrico das Raízes;
- Projeto compensadores de atraso de fase usando LGR;
- Projeto de compensadores de avanço de fase usando LGR;
- Projeto de compensadores de atraso e avanço de fase usando LGR;
- Projeto de controladores PID usando LGR;
- Sintonia de controladores PID usando os métodos de Ziegler-Nichols, Cohen-Coon, Tyreus-Luyben, IMC e ITAE;
- Traçado e esboço dos diagrama de Bode e Nyquist;
- Análise de estabilidade pelo critério de Nyquist;
- Margens de fase e margem ganho;
- Projeto compensadores de atraso de fase usando a resposta em frequência;
- Projeto compensadores de avanço de fase usando a resposta em frequência;
- Projeto compensadores de atraso/avanço de fase usando a resposta em frequência;
- Simulações no MATLAB®.

COMPETÊNCIAS DESENVOLVIDAS:

- Formular, de maneira ampla e sistêmica, questões de Engenharia, considerando o usuário e seu contexto, concebendo soluções criativas, bem como o uso de técnicas adequadas;
- Analisar e compreender os fenômenos físicos e químicos por meio de modelos simbólicos, físicos e outros, verificados e validados por experimentação;
- Ser capaz de modelar os fenômenos, os sistemas físicos e químicos, utilizando as ferramentas matemáticas, estatísticas, computacionais e de simulação, entre outras;
- Prever os resultados dos sistemas por meio dos modelos;
- Conceber experimentos que gerem resultados reais para o comportamento dos fenômenos e sistemas em estudo;
- Verificar e validar os modelos por meio de técnicas adequadas;
- Conceber, projetar e analisar sistemas, produtos (bens e serviços), componentes ou processos;



- Aprender de forma autônoma e lidar com situações e contextos complexos, atualizando-se em relação aos avanços da ciência, da tecnologia e aos desafios da inovação.

REFERÊNCIAS:

BIBLIOGRAFIA BÁSICA:

1. NISE, Norman S. **Engenharia de sistemas de controle**. tradução e revisão técnica Jackson Paul Matsuura. 6. ed. Rio de Janeiro: Livros Técnicos e Científicos, 2014. xiv, 745 p;
2. OGATA, Katsuhiko. **Engenharia de controle moderno**. Tradução de Paulo Alvaro Maya. revisão técnica Fabrizio Leonardi... [et al.]. 5. ed. São Paulo: Pearson Prentice Hall, 2010. x, 809 p;
3. DORF, Richard C; BISHOP, Robert H. **Sistemas de controle modernos**. tradução e revisão técnica Jackson Paul Matsuura. 12. ed. Rio de Janeiro: Livros Técnicos e Científicos, 2013. xx, 814p.

BIBLIOGRAFIA COMPLEMENTAR:

1. FRANKLIN, Gene F.; POWELL, J. David; EMAMI-NAEINI, Abbas. **Feedback control of dynamic systems**. 6th Upper Saddle River, NJ: Prentice-Hall, c2010. xviii, 819 p;
2. NISE, Norman S. **Engenharia de sistemas de controle**. tradução e revisão técnica Fernando Ribeiro da Silva. 5. ed. Rio de Janeiro: Livros Técnicos e Científicos, c2009. xix, 682 p;
3. DORF, Richard C; BISHOP, Robert H. **Sistemas de controle modernos**. tradução e revisão técnica Jackson Paul Matsuura. 11. ed. Rio de Janeiro: Livros Técnicos e Científicos, c2009. xx, 724 p;
4. CASTRUCCI, Plínio; BITTAR, Anselmo; SALES, Roberto Moura. **Controle automático**. Rio de Janeiro: Livros Técnicos e Científicos, 2011. xv, 476 p., il. ISBN 9788521617860;
5. OGATA, Katsuhiko. **Matlab for control engineers**. Upper Saddle River, NJ: Prentice-Hall, c2008. viii, 433 p.