



<b>Componente</b>	<b>Carga Horária</b>
Sistemas de Controle II	60h
<b>Ementa</b>	
<p>Método do Lugar Geométrico das Raízes (LGR). Ações de controle básicas: controladores em série e por realimentação, ações de controle PID e avanço-atraso. Projeto de controladores pelo método LGR. Aproximação discreta de funções de transferência contínuas. Projeto de sistemas de controle contínuo e digital utilizando o espaço de estados: estabilidade, controlabilidade, observabilidade, realimentação de estados, observadores de estado e seguidores de referência.</p>	
<b>Bibliografia Básica</b>	
<ul style="list-style-type: none"><li>• OGATA, Katsuhiko. Engenharia de controle moderno. São Paulo: Pearson Prentice Hall, 2010. 800 p. ISBN: 9788576058106.</li><li>• CASTRUCCI, Plínio De Lauro; BITTAR, Anselmo. Controle automático. Rio de Janeiro: LTC, 2011. 5476p. ISBN: 9788521617860.</li><li>• DORF, Richard C; BISHOP, Robert H. Sistemas de controle modernos. Rio de Janeiro: LTC, 2011. 724p. ISBN: 9788521617143.</li></ul>	
<b>Bibliografia Complementar</b>	
<ul style="list-style-type: none"><li>• LATHI, B. P. Sinais e sistemas lineares. 2.ed. Porto Alegre: Bookman, 2007. 856p. ISBN: 9788560031139.</li><li>• OPPENHEIM, Alan V; WILLSKY, Alan S. Sinais e sistemas. 2.ed. São Paulo: Pearson Prentice Hall, 2010. 568p. ISBN: 9788576055044.</li><li>• IRWIN, J. David; NELMS, R. Mark. Análise básica de circuitos para engenharia. Rio de Janeiro: LTC, 2013. 679p. ISBN: 9788521621805.</li><li>• HAYT, William H; KEMMERLY, Jack E; DURBIN, Steven M. Análise de circuitos em engenharia. São Paulo: McGraw-Hill, 2008. 858p. ISBN: 9788577260218.</li><li>• NISE, Norman S. Engenharia de sistemas de controle. Rio de Janeiro: LTC, 2002. 659p. ISBN: 8521613016.</li></ul>	