



Universidade Federal
de São João del-Rei

COORDENADORIA DO CURSO DE ENGENHARIA MECATRÔNICA

PLANO DE ENSINO

Disciplina: Controle Digital de Sistemas Dinâmicos		Período: 8º	Currículo: 2010		
Docente Responsável: Edgar Campos Furtado		Unidade Acadêmica: DETEM			
Pré-requisito: Controle de Sistemas Dinâmicos		Co-requisito: não há			
C.H. Total: 72	C.H. Prática: 0	C.H. Teórica: 72	Grau: Bacharelado	Ano: 2025	Semestre: 1

EMENTA

Introdução aos sistemas a tempo discreto e representação matemática (Transformada Z , equações a diferenças, espaço de estado). Sistemas discretos em malha aberta e em malha fechada. Resposta temporal e técnicas de análise de estabilidade de sistemas discretos. Projeto de controladores digitais. Controle ótimo linear-quadrático. Efeitos de quantização. Implantação de sistemas de controle e automação industrial. Critérios de desempenho, caracterização e sintonia de controladores industriais.

OBJETIVOS

Ao final do curso o aluno será capaz de compreender os conceitos fundamentais da teoria do controle moderno aplicada aos sistemas a tempo discreto.

CONTEÚDO PROGRAMÁTICO

	T	P
1 - Introdução: Definições e conceitos em controle de sistemas a tempo discreto: amostragem, quantização, malha aberta, malha fechada, e realimentação de sinais.	02	0
2 – Representação matemática de sistemas a tempo discreto: Transformada Z e propriedades; Transformada Z inversa; Equações a diferenças: representação e soluções; Diagramas de simulação e de Fluxo de Sinal; Espaço de Estados; Função de Transferência.	08	0
3 – Amostragem e reconstrução de sinais contínuos no tempo: Sistemas de controle amostrados; Amostrador ideal; Transformada Estrela: propriedades, análise espectral e relação com transformada Z ; Reconstrução de sinais amostrados.	08	0
4 – Sistemas de controle a malha aberta (MA) a tempo discreto: Função de transferência pulsada; Filtros digitais em sistemas de controle a MA; Sistemas com atraso de tempo: Transformada Z modificada; Modelos em espaço de estados.	10	0
5 – Sistemas de controle a malha fechada (MF) a tempo discreto: Influência da posição do amostrador e do reconstrutor do sinal; Procedimento para análise da relação entrada/saída.	08	0
6 – Características da resposta de sistemas a tempo discreto: Resposta temporal: comparação sistemas de 1ª e 2ª ordens a tempo contínuo e discreto; Equação característica; Mapeamento plano S no plano Z ; Regime permanente: análise de erro.	10	0
7 – Técnicas de análise de estabilidade a tempo discreto: Conceito de estabilidade; Transformação Bilinear; Critério de Routh-Hurwitz; Teste de Jury; Lugar das Raízes; Critério de Nyquist; Diagrama de Bode; Análise da resposta em frequência.	12	0
8 – Projeto de Controladores Digitais: Especificações de projeto; Síntese de compensadores no plano Z e na frequência: avanço, atraso, avanço-atraso; Implementação numérica de integradores e diferenciadores. Projeto PID.	14	0

TOTAL:		72	0
METODOLOGIA DE ENSINO			
A metodologia de ensino será baseada em aulas expositivas, simulações computacionais, videoaulas dos conteúdos e de exercícios no canal do youtube do docente, e trabalhos em grupo.			
CONTROLE DE FREQUÊNCIA E CRITÉRIOS DE AVALIAÇÃO			
Os alunos serão avaliados por três provas teóricas e por trabalhos em grupo, como segue:			
<ul style="list-style-type: none"> • Prova P₁, abrangendo os itens de 01 a 03 da ementa, sem consulta. Valor: 30 pontos; • Prova P₂, abrangendo os itens 04 a 06 da ementa, sem consulta. Valor: 30 pontos; • Prova P₃, abrangendo os itens de 07 e 08 da ementa, sem consulta. Valor: 30 pontos; • Trabalhos individuais e/ou em grupo sobre os itens da ementa. Valor: 10 pontos; • Prova Substitutiva (itens 01 a 08), sem consulta. Valor: 30 pontos. 			
Outras informações: Portal Intranet da unidade curricular. O controle de frequência se dará por meio de chamada nominal dos discentes ao final da aula e/ou coleta de assinaturas em lista de alunos da disciplina.			
BIBLIOGRAFIA BÁSICA			
<ol style="list-style-type: none"> 1. PHILLIPS, C.L. e NAGLE Jr., H.T. <i>Digital Control System: Analysis and Design</i>. 4th Ed. Prentice-Hall, 2007; 2. KUO, B.C. <i>Digital Control Systems</i>. 2nd Ed. Oxford University Press, 1997; 3. HEMERLY, E.M. <i>Controle por Computador de Sistemas Dinâmicos</i>. 2ª Ed. Edgard Blücher, 2000. 			
BIBLIOGRAFIA COMPLEMENTAR			
<ol style="list-style-type: none"> 1. FRANKLIN, F. F., POWELL, J. D. e WORKMAN, M. L. <i>Digital Control of Dynamic Systems</i>. 3rd. Ed. Prentice-Hall, 1997; 2. ÄSTROM, K. J. e WITTERNMARK, B. <i>Computer-Controlled Systems: Theory and Design</i>. 3rd Ed. Prentice-Hall, 1997; 3. FADALI, M. S. e VISIOLI, A. <i>Digital Control Engineering: Analysis and Designs</i>. 2nd Ed. Academic Press, 2012; 4. BARCZAK, C. L.; <i>Controle Digital de Sistemas Dinâmicos</i>. Rio de Janeiro: Edgard Blücher, 1995; 5. OPPENHEIM, A. V. e SCHAFER, R. W. <i>Discrete-Time Signal Processing</i>. 3rd Ed. Prentice-Hall, 2009. 			
<hr/> Docente Responsável		Aprovado pelo Colegiado em: / /	
<hr/> Docente Responsável		<hr/> Coordenador do Curso de Eng. Mecatrônica	



Emitido em 17/03/2025

PLANO DE ENSINO Nº PE CDSJ 2025/1/2025 - CEMEC (12.56)
(Nº do Documento: 587)

(Nº do Protocolo: 23122.008967/2025-15)

(Assinado digitalmente em 21/03/2025 11:00)

DENIS DE CASTRO PEREIRA

COORDENADOR DE CURSO

CEMEC (12.56)

Matrícula: ###624#0

(Assinado digitalmente em 17/03/2025 14:36)

EDGAR CAMPOS FURTADO

PROFESSOR DO MAGISTERIO SUPERIOR

DETEM (12.17)

Matrícula: ###424#4

Visualize o documento original em <https://sipac.ufsj.edu.br/public/documentos/> informando seu número: **587**, ano: **2025**, tipo: **PLANO DE ENSINO**, data de emissão: **17/03/2025** e o código de verificação: **7b47792c6a**