

MODELAGEM DE UM SISTEMA DE CONTROLE NÃO LINEAR DE POSICIONAMENTO DE ANTENA MÓVEL MARÍTIMA

Lucas Porrelli Moreira da Silva, Escola de Engenharia Mackenzie

Marco Antonio Assis de Melo, Escola de Engenharia Mackenzie

Resumo: Este artigo apresenta uma proposta para o projeto de sistemas de controle para sistemas com dispositivos não lineares. Esta classe de sistemas oferece dificuldades na modelagem do controlador, que, para tal, utiliza-se de ferramentas matemáticas capazes de descrever o funcionamento de tais dispositivos, como é o caso da função descritiva. Também é proposta uma nova topologia de malha de controle.