

Desenvolvimento de um Ambiente de Simulação 3D para o Controle de plataformas Marítimas Estabilizadas

Bolsista: Guilherme da Silva Boeira

Orientador: Jeferson Vieira Flores

Grupo de Automação e Controle de Sistemas – GACS
Pontifícia Universidade Católica do Rio Grande do Sul (PUC-RS)
Av. Ipiranga 6681, 90619-900 Porto Alegre, RS

Resumo

O objetivo é criar um ambiente de simulação 3D utilizando o software Matlab para aplicação dos controladores repetitivos e ressonantes na estabilização de plataformas marítimas. A metodologia inicia-se com um embasamento teórico e revisão de literatura e, em um segundo momento, estas ferramentas serão aplicadas na criação do ambiente virtual de simulação, gerando uma série de resultados que serão analisados criticamente.

Palavras-chave

Simulação 3D, Matlab, plataformas marítimas, controladores repetitivos.