

7 Conclusões

Neste trabalho, um sistema de controle por aprendizado foi desenvolvido para acionar sistemas servo-hidráulicos. Tanto o controle quanto a lei de aprendizado propostos não necessitam de ganhos ajustáveis, simplificando sua implementação. O controle proposto foi simulado e aplicado a uma máquina de ensaios de fadiga, implementando-se o controlador em um sistema CompactRIO. Os resultados mostraram que o controle proposto é capaz de gerar frequências mais altas que as do controlador original, utilizando correntes mais baixas para o acionamento da servo-válvula.