

**ANÁLISE DA ADEQUAÇÃO E VALIDAÇÃO DAS BIBLIOGRAFIAS**

<b>DISCIPLINA:</b> Controle de Sistemas Dinâmicos	<b>CÓDIGO:</b> G07CSDI1.01
---	----------------------------

**EIXO:** Sistemas Embarcados

**Ementa:** Introdução aos sistemas de controle. Funções de transferência e álgebra de blocos. Técnicas de análise de sistemas dinâmicos (resposta temporal, diagramas de Bode, lugar das raízes). Técnicas de compensação. Estabilidade de sistemas dinâmicos contínuos no tempo. Aspectos de projeto e simulação de sistemas dinâmicos.

<b>Bibliografia Básica</b>		<b>Quantidade Disponível</b>	<b>Físico (F) Virtual (V)</b>
1	NISE, Norman S.; Engenharia de sistemas de controle. 7. ed. Rio de Janeiro: LTC, c2017. xiv, 751 p., il. Inclui apêndices, glossário, respostas para problemas selecionados e índice. ISBN 9788521634355	8	F
2	OGATA, K.; Engenharia de controle moderno. 5. ed. São Paulo: Pearson Education do Brasil, c2011. x, 809p., il. (Engenharia). ISBN 9788576058106	8	F
3	DORF, R. C.; BISHOP, R. H. Sistemas de controle modernos. 13. ed. Rio de Janeiro: LTC, c2018. xxi.; 770p., il., 28 cm. ISBN 9788521635123	8	F
<b>Bibliografia Complementar</b>		<b>Quantidade Disponível</b>	<b>Físico (F) Virtual (V)</b>
1	SMITH, C. A.; CORRIPIO, A. B. Princípios e prática do controle automático de processo. 3. ed. Rio de Janeiro: LTC, c2008. 505p., il. ISBN 9788521615859	4	F
2	MAYA, P. A.; LEONARDI, F.; Controle essencial. 2. ed. São Paulo: Pearson Education Brasil, 2014. 347p., il. ISBN 9788543002415	4	F
3	CAPELLI, A.; Automação industrial: controle do movimento e processos contínuos. 3. ed. São Paulo: Érica, c2006. 236p., il. ISBN 9788536501178	4	F
4	GEROMEL, J. C.; PALHARES, A. G. B.; Análise linear de sistemas dinâmicos: teoria, ensaios práticos e exercícios. São Paulo: Blucher, c2004. viii, 376p., il. ISBN 978-85-212-0335-3	4	F
5	BOLTON, W.; Engenharia de controle. São Paulo: Makron Books, c1995. xii, 497p. ISBN 853460343X	4	F

**Parecer:** confirmo que a lista de referências apresentada obedece à orientação de possuir três títulos diferentes para as referências básicas e possuir cinco títulos diferentes para as referências complementares, alinhadas com a ementa da disciplina. Adicionalmente, informo que a quantidade disponível no acervo é compatível com as necessidades do curso (mínimo de oito exemplares para cada referência básica e quatro exemplares para cada referência complementar).

**Docentes Responsáveis**

1)	Elder de Oliveira Rodrigues
2)	Viviane Cota Silva
3)	
4)	
5)	



**PARECER Nº 7/2025 - CECOMTM (11.51.22)**

**(Nº do Protocolo: NÃO PROTOCOLADO)**

**(Assinado digitalmente em 10/04/2025 13:51 )**

**ELDER DE OLIVEIRA RODRIGUES**  
PROFESSOR ENS BASICO TECN TECNOLOGICO  
DECOMTM (11.63.11)  
Matrícula: ###942#5

**(Assinado digitalmente em 09/04/2025 23:14 )**

**RODRIGO GAIBA DE OLIVEIRA**  
COORDENADOR - TITULAR  
CECOMTM (11.51.22)  
Matrícula: ###924#3

**(Assinado digitalmente em 10/04/2025 17:49 )**

**VIVIANE COTA SILVA**  
PROFESSOR ENS BASICO TECN TECNOLOGICO  
DECOMTM (11.63.11)  
Matrícula: ###884#9

Visualize o documento original em <https://sig.cefetmg.br/documentos/> informando seu número: 7, ano: 2025, tipo:  
**PARECER**, data de emissão: 09/04/2025 e o código de verificação: **bd3bd5946b**