Automatic Control Ders 5

Well Posed

Well posed olma şartları

C(s)nin minimal ve strictly proper (payın en büyük kökü <paydanın en büyük kökü) ve G(s)nin minimal ve proper (payın en büyük kökü <=paydanın en büyük kökü) olması gereklidir

Zero Pole cancellation

Zero pole cancellation L transfer fonskiyonu hesaplanırken G veya C nin birbirlerinin pozitif zero/polellarının birbirini götürmesidir.

$$\frac{s-1}{s+2} * \frac{1}{(s-1)(s+2)}$$
 zero pole cancellation

$$\frac{s+1}{s+2} * \frac{1}{(s+1)(s+2)}$$
 zero pole cancellation değil

Stability

Definition: stability of a feedback system

A feedback system is **stable** if the signals e, u and y are bounded for any possible choice of the bounded signals r, d_a and d_y , i.e., if all the transfer functions T(s), S(s), R(s) and Q(s) are proper and BIBO stable.

Result: stability of a feedback system

A well-posed feedback control system is stable if and only if the following conditions are met

- 1. there are not any unstable zero-pole cancellations when the product L(s) = G(s)C(s) is formed;
- 2. all the roots of the denominator polynomial $D_G(s)D_C(s)+N_G(s)N_C(s)$ have strictly negative real part.

Bir de L transfer fonksiyonun nyquist diagramı ile buna bakabiliyoruz. Eğer L transfer fonksiyonun pozitif reel kısma sahip pole sayısına P dersek ve Nyquist diagramının (-1,0j) etrafında yaptığı yuvarlak sayısına N dersek. N=-P eğer sağlanırsa stable diyebiliriz (Nyquist diagramı eğer saat yönünde ise +,değil ise – olarak alıyoruz)

Nichols diagramında ise eğer grafik kritik noktanın (-180-0) sağında ve aşağısanda ise stabil diyebiliriz.

Margin

- 1. İlk olarak [G,P,w0,wc]=margin(L) ile w0 ve wcyi buluyoruz
- 2. Sonra L'in bode diagramını çiziyoruz
- 3. Magnitude grafiğinde freakans=w0 noktasını buluyoruz. Ve ordaki desibel değeri bizim gain marginimiz oluyor
- 4. Sonra phase grafiğine geliyoruz, orada da wcyi buluyoruz. Ordaki açı değerinin mutlak değerini 180den çıkarıyoruz.