Automatic Control Ders 2

Stability & BIBO Stability

Proper Fraction

$$H(s) = \frac{N_{H}(s)}{D_{H}(s)} = \frac{b_{m}s^{m} + b_{m-1}s^{m-1} + \dots + b_{1}s + b_{0}}{s^{n} + a_{n-1}s^{n-1} + \dots + a_{1}s + a_{0}}, \quad m \leq n$$

- n>m -> strictly proper
- m=n proper

Transfer Function

• Sistemlerin bir tane transfer fonksiyonu vardır. Ancak bir transfer fonksiyonu birden fazla sistem için geçerli olabilir. Bundan dolayı transfer fonksiyonundan sistem bulunması imkansızdır

Nattural Modes

- A matrisinin eigen valueları bulunur ve e üzeri cinsinden yazılır
- Ör $\lambda_{1,2} = 3, -2 \rightarrow e^3 \ ve \ e^{-2}$

Modal Analysis

- Convergent eğer $Re(\lambda_i) < 0$
- Bounded (not convergent) eğer $Re(\lambda_i) = 0$ $ve \mu_i = 1$
- Divergent eğer $Re(\lambda_i) = 0$ $ve \mu_i > 1$ ya da Re > 0

Time Constant

•
$$\tau = \left| \frac{1}{Re(\lambda_i)} \right|$$

Stability

- Bir LTI sistemin internally stable olması için bütün eigen valueların $Re(\lambda_i) \leq 0$ ve eğer $Re(\lambda_i) = 0$ ise $\mu_i = 1$
- Bir LTI sistemin asymptotically stable olması için bütün eigen valueların $Re(\lambda_i) < 0$
- Bir LTI sistemin unstable olması için herhangi bir eigen valuenun $Re(\lambda_i) > 0$ veya eğer $Re(\lambda_i) = 0$ ise $\mu_i > 1$

BIBO Stability

• Eğer bir sistemin transfer fonksiyonun bütün polelları negatif real kısma sahip ise bu sistem BIBO stabledır



Study Internal Stability (Soru)

- 1. A matrisinin eigen valuelarını bul e=eig(A)
- 2. Önceki sayfadaki Stability conditionlarını incele

Modal Analysis and Natural Modes(Soru)

- 1. A matrisisnin eigen valuelarını bul
- 2. Önceki sayfadaki natural modes kısmında olduğu gibi e üzerine koy
- 3. Modal analysis kısmındaki conditionlarla matrisin eigen valuelarını incele

Bibo Stability

- 1. Bütün matrisleri matlaba gir
- 2. S=ss(A,B,C,D) ile sistemi oluştur
- 3. H=tf(S) ile transfer fonksiyonunu bul
- 4. Pole(H) ile transfer fonksiyonunn kutuplarını bul
- 5. Ve Bibo stability conditionlarını incele