

Elektrik Devre Temelleri

Hafta 6

Yrd. Doç. Dr. Kürşat AYAN

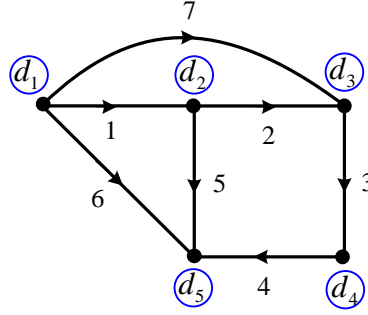


BÖLÜM 5. BAĞIMSIZ AKIM VE GERİLİM DENKLEMLERİ

5.1. Bağımsız akım denklemleri

Teorem 1: Herhangi $n_d - 1$ düğüm için yazılan akım denklemleri bağımsız bir takım oluşturur.

Teorem 2: Temel kesitlemeler için yazılan akım denklemleri bağımsız bir takım oluşturur.

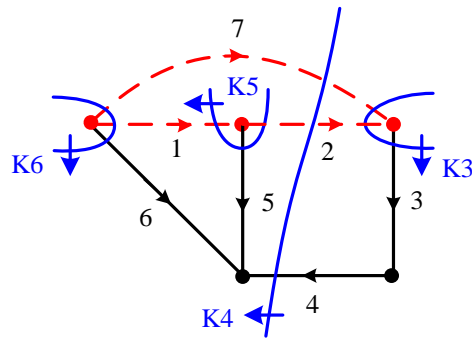


1 2 3 4 5 6 7

$$\begin{matrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \\ d_4 \\ d_5 \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix}_{(5 \times 7)} \cdot \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \\ i_3 \\ i_4 \\ i_5 \\ i_6 \\ i_7 \end{bmatrix}_{(7 \times 1)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}_{(5 \times 1)}$$

$$A_b \cdot I_e(t) = \Theta$$

Yukarıdaki matrisel formun açılması ile ortaya çıkacak olan denklemlerin tüm satırlar toplamı sıfırdır. O halde bağımsız akım denklemleri sayısı $n_d - 1$ den daha büyük yani n_d olamaz.



3 4 5 6 1 2 7

$$\begin{matrix} K3 \\ K4 \\ K5 \\ K6 \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \vdots & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & \vdots & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & \vdots & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & \vdots & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} i_3 \\ i_4 \\ i_5 \\ i_6 \\ \dots \\ i_1 \\ i_2 \\ i_7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Yukarıdaki matris gösteriminde, dala bağlı olan elemanlar bir (1), bağlı olmayanlar sıfır (0) ile gösterilir.

Aynı matrisi kapalı formda $C_b \cdot I_e(t) = \Theta$ şeklinde de yazabiliriz.

$$\text{Yukarıdaki matrisi } I_t = \begin{bmatrix} i_3 \\ i_4 \\ i_5 \\ i_6 \end{bmatrix}, I_l = \begin{bmatrix} i_1 \\ i_2 \\ i_7 \end{bmatrix}, C_t = U = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ ve } C_l = \begin{bmatrix} 0 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ olarak}$$

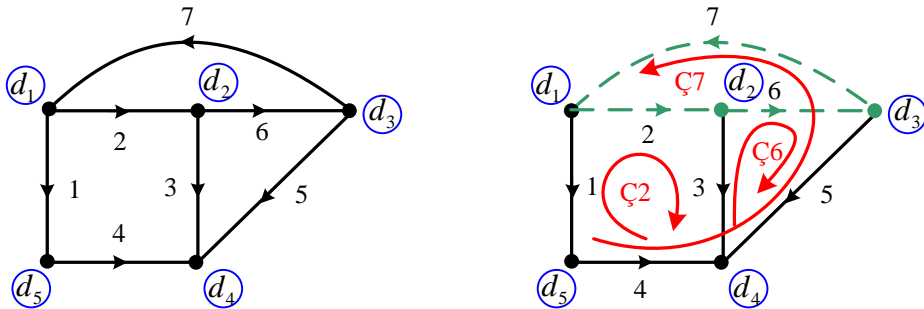
parçalamak suretiyle $\begin{bmatrix} C_t & C_l \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} I_t \\ I_l \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Theta \end{bmatrix}$ veya $C_t \cdot I_t + C_l \cdot I_l = \Theta$ veya $U \cdot I_t + C_l \cdot I_l = \Theta$ ifadesini

yazabiliriz. Buradan ise $I_t = -C_l \cdot I_l$ yazılabilir. Burada I_l bağımsız giriş akımları matrisi, I_t bağımlı dal akımları matrisi, C_l giriş akımlarına ait katsayılar matrisi ve $C_t = U$ ise de dal akımlarına ait katsayılar (birim) matrisidir

5.2. Bağımsız gerilim denklemleri

Teorem 1: Temel çevreler için yazılan gerilim denklemleri bağımsız bir takım oluşturur.

Teorem 2: Gözler için yazılan gerilim denklemleri bağımsız bir takım oluşturur. En basit çevreye göz denir.



1 3 4 5 2 6 7

$$\begin{matrix} \zeta 2 \\ \zeta 6 \\ \zeta 7 \end{matrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 & 0 & \vdots & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & -1 & \vdots & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} v_1 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \\ \dots \\ v_2 \\ v_6 \\ v_7 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Yukarıdaki matris gösteriminde, çevreye giren elemanlar bir (1), girmeyenler sıfır (0) ile gösterilir. Aynı matrisi kapalı formda $B_b.V_e(t) = \Theta$ şeklinde de yazabiliriz.

$$\text{Yukarıdaki matrisi } V_t = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \end{bmatrix}, V_l = \begin{bmatrix} v_2 \\ v_6 \\ v_7 \end{bmatrix}, B_t = U = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ ve } B_l = \begin{bmatrix} -1 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix} \text{ olarak}$$

parçalamak suretiyle $\begin{bmatrix} B_t & B_l \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} V_t \\ V_l \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Theta \end{bmatrix}$ veya $B_t.V_t + B_l.V_l = \Theta$ veya $B_t.V_t + U.V_l = \Theta$ ifadesini

yazabiliriz. Buradan ise $V_l = -B_l.V_t$ yazılabilir. Burada V_t bağımsız dal gerilimleri matrisi, V_l bağımlı giriş gerilimleri matrisi, B_t dal gerilimlerine ait katsayılar matrisi ve $B_l = U$ ise de giriş gerilimlerine ait katsayılar (birim) matrisidir.

$(B_t)_{(n_e-n_d+1) \times (n_d-1)}$: Dikdörtgen matris

$(B_l)_{(n_e-n_d+1) \times (n_e-n_d+1)}$: Kare matris

$(V_t)_{(n_d-1) \times 1}$: Sütun matris

$(V_l)_{(n_e-n_d+1) \times 1}$: Sütun matris

Bağımsız gerilim denklemlerinin sayısı giriş elemanlarının sayısından az olamaz.

$$I_t = -C_l.I_l$$

$$I_e = \begin{bmatrix} I_t \\ I_l \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -C_l.I_l \\ U.I_l \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -C_l \\ U \end{bmatrix} \cdot I_l$$

$$V_l = -B_t.V_t$$

$$V_e = \begin{bmatrix} V_t \\ V_l \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} U.V_t \\ -B_t.V_t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} U \\ -B_t \end{bmatrix} \cdot V_t$$

Eğer bağımsız kesitlemeler için $C_b = C$ ve yine bağımsız çevreler için $B_b = B$ diyecek olursak, yukarıdaki ifadeler aşağıdaki gibi gösterilebilir.

$$C = [C_t \quad C_l] \Rightarrow C = [U \quad C_l]$$

$$B = [B_t \quad B_l] \Rightarrow B = [B_t \quad U]$$

Bu durumda diklik(ortogonalite) koşulu aşağıdaki gibi tarif edilebilir.

$$C.B^T = \Theta$$

$$[U \quad C_l] \cdot \begin{bmatrix} B_t^T \\ U \end{bmatrix} = \Theta$$

$$U.B_t^T + C_l.U = \Theta$$

Yukarıda verilen eşitliklerde $C_l = -B_t^T$ veya $B_t = -C_l^T$ yazılabilir.

$$I_e = \begin{bmatrix} B_t^T \\ U \end{bmatrix} \cdot I_l = [B_t \quad U]^T \cdot I_l = B^T \cdot I_l$$

$$V_e = \begin{bmatrix} U \\ C_l^T \end{bmatrix} \cdot V_t = [U \quad C_l]^T \cdot V_t = C^T \cdot V_t$$