

# Frekans Cevabı

## Frekans Tanım Bölgesi Kriterleri

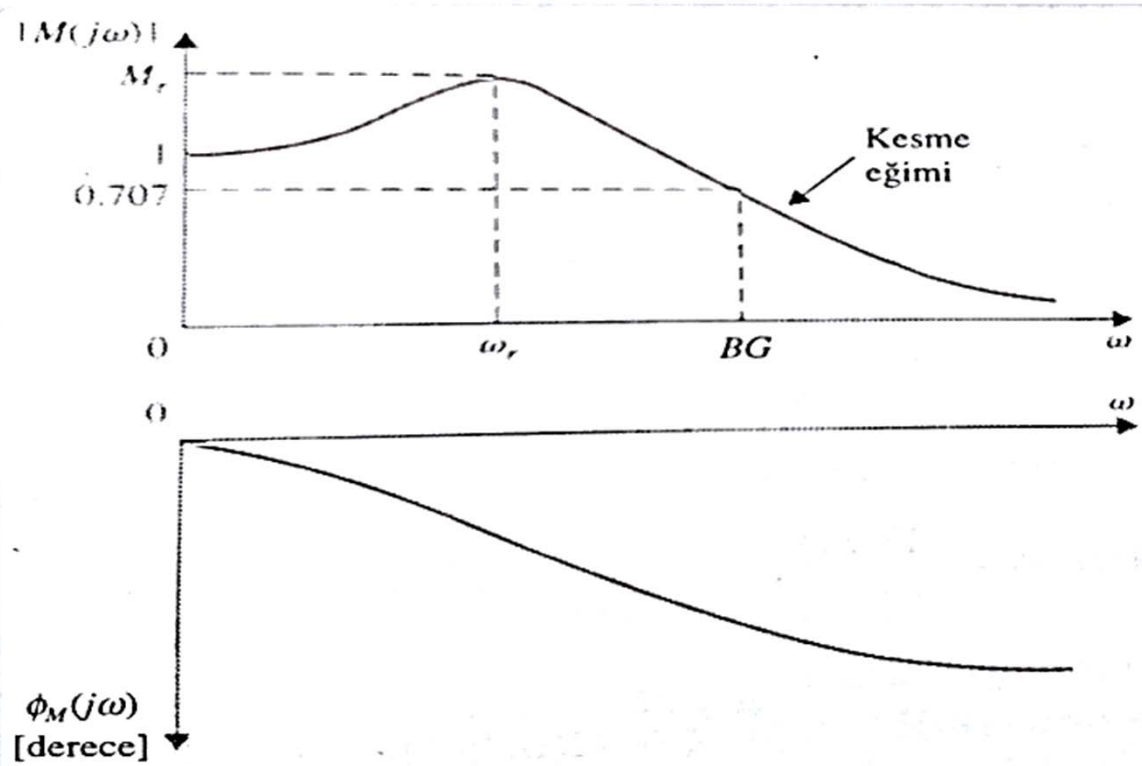
Uygulamada bir kontrol sisteminin davranışı, en gerçekçi ve doğru olarak ancak zaman tanım bölgesi kriterleri ile belirlenir. Bunun nedeni, kontrol sistemlerinde davranışların genellikle sisteme uygulanan test işaretleri etkisinde sistem yanıtlarına göre değerlendirilir. Fakat yüksek mertebeden kontrol sistemlerinde zaman tanım bölgesi yanıtlarına ilişkin analitik ifadelerin çok zor elde edilmektedir. Diğer taraftan frekans tanım bölgesinde düşük mertebeden sistemlerle sınırlı kalmayan çok sayıda grafiksel yöntem bulunmaktadır. Kontrol sistemlerinin analiz ve tasarımların frekans bölgesinde yapılmasının nedenlerin başında kolaylık ve uygun analitik yöntemlerinin olmasıdır.

Frekans tanım bölgesi yöntemleri kullanılarak tasarlanan doğrusal kontrol sistemlerinde sistemlerin davranışlarını belirlemek için bir dizi kriter tanımlamak gerekir. En büyük aşım sönüm oranı gibi zaman bölgesinde tanımlanmış kriterler frekans tanım bölgesinde doğrudan kullanılamaz. Fakat frekans tanım bölgesinde kullanılan kriterler aşağıda verilmiştir.

### Rezonans Tepesi $M_r$

$M_r$  rezonans tepesi  $|M(j\omega)|$  'nin maksimum değeridir. Genelde  $M_r$  genliği bize görelî kararlılığı hakkında bilgi verir. Genellikle büyük bir  $M_r$  sistem basamak yanıtında büyük bir aşım karşı düşer. Uygulamada kontrol sistemlerinde rezonans tepesi 1.1 ile 1.5 arasında bulunması istenir. İkinci mertebeden sistemlerde rezonans tepesi  $\zeta$ 'nin fonksiyonu olarak aşağıdaki gibi ifade edilir.

$$M_r = \frac{1}{2\zeta\sqrt{1-\zeta^2}} \quad \zeta \leq 0.707$$



Geribeslemeli bir kontrol sisteminin örneksel bir genlik faz karakteristiği

### Rezonans Frekansı (Wr)

Rezonans frekansı  $\omega_r$ , rezonans tepesi  $M_r$  nin oluştuğu frekanstır.

$$\omega_r = \omega_n \sqrt{1 - 2\zeta^2}$$

### Bandgenişliği (BG)

BG bandgenişliği  $M(j\omega)$  'nın sıfır frekansına göre yüzde 70.7 ya da 3 dB düştüğü frekanstır. Genelde bandgenişliği kontrol sisteminin zaman tanım bölgesinde geçici hal yanıtı hakkında bilgi verir. Büyük bandgenişliği yüksek frekanslı işaretlerin sistemden iletilmesini olanak kıldığından, kısa yükselme zamanına düşer. Bandgenişliğinin küçük olması sistemden sadece görece düşük frekanslar aktarılabilir ve sistemin zaman yanıtı ağırlaşır. Buna göre ikinci mertebeden bir sistemin bandgenişliği aşağıdaki denklem ile ifade edilir.

$$BG = \left[ (1 - 2\zeta^2) + \sqrt{4\zeta^4 - 4\zeta^2 + 2} \right]^{1/2}$$

Buna göre ikinci mertebeden sistemlerde terimler arasındaki ilişkiyi özetleyecek olursak:

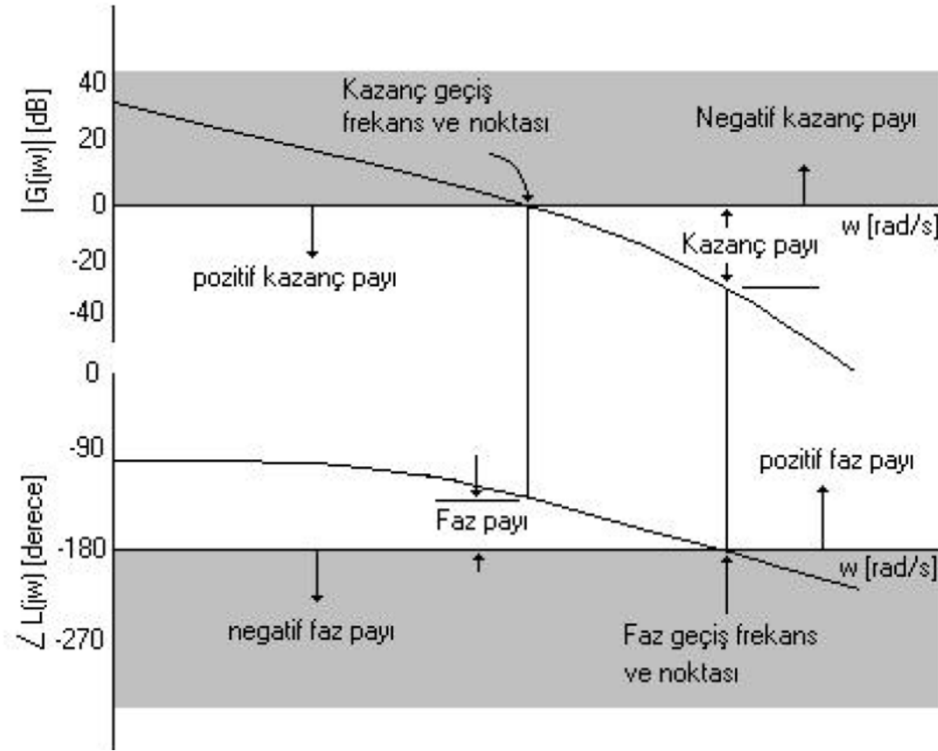
- \*Bandgenişliği ve yükselme zamanı ters orantılıdır.
- \* Bandgenişliği arttıkça sistem yanıtı hızlanır.
- \*  $\omega_n$  arttıkça bandgenişliği artar yükselme zamanı azalır.
- \*  $\zeta$  arttıkça bandgenişliği azalır ve yükselme zamanı artar.

BG bir kontrol sisteminin geçici hal davranışı hakkında bilgi verir.

BG sistemin gürültü süzme özelliğinin ve dayanıklılığının bir ölçüsüdür.

### Görelî Kararlılık: Kazanç Payı ve Faz Payı

Tasarımcı sistemin mutlak kararlılığı kadar ne kadar kararlı olduğu ile de ilgilidir. Bu kavram genellikle görelî kararlılık olarak bilinir. Zaman tanım bölgesinde görelî kararlılık aşım ve sönüm oranı gibi parametrelerle ölçülür. Frekans tanım bölgesinde ise  $M_r$  rezonans tepesi ile ifade edilir. Kazanç payı ve faz payının bode diyagramı üzerinde gösterilişi aşağıdaki şekilde verilmiştir.



## 9-2 İkinci Mertebeden Örnek Sisteme ilişkin $M_r$ , $\omega_r$ ve Bandgenişliği

### 9-2-1 Rezonans Tepesi ve Rezonans Frekansı

Kısım 7-5'te tanımlanan ikinci mertebeden örnek sistemde,  $M_r$  rezonans tepesi,  $\omega_r$  rezonans frekansı ve BG bandgenişliği, sistemin  $\zeta$  sönüm oranı ve  $\omega_n$  doğal frekansı cinsinden ifade edilebilir.

İkinci mertebeden örnek sisteme ilişkin kapalı çevrim

$$M(s) = \frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\zeta\omega_n s + \omega_n^2} \quad (9-17)$$

transfer fonksiyonunu göz önünde bulunduralım. Sinüsoidal sürekli halde,  $s = j\omega$  için (9-17) ilişkisi

$$\begin{aligned} M(j\omega) &= \frac{Y(j\omega)}{R(j\omega)} = \frac{\omega_n^2}{(j\omega)^2 + 2\zeta\omega_n(j\omega) + \omega_n^2} \\ &= \frac{1}{1 + j2(\omega/\omega_n)\zeta - (\omega/\omega_n)^2} \end{aligned} \quad (9-18)$$

şeklinde yazılabilir.  $u = \omega/\omega_n$  normalizasyonu ile (9-18) ifadesi

$$M(ju) = \frac{1}{1 + j2u\zeta - u^2} \quad (9-19)$$

biçiminde sadeleşir.  $M(j\omega)$ 'ya ilişkin genlik

$$|M(ju)| = \frac{1}{[(1 - u^2)^2 + (2\zeta u)^2]^{1/2}} \quad (9-20)$$

ve faz

$$\angle M(ju) = \phi_M(ju) = -\tan^{-1} \frac{2\zeta u}{1 - u^2} \quad (9-21)$$

olarak elde edilir. Resonans frekansını elde etmek için  $|M(ju)|$  modülünün  $u$ 'ya göre türevi alınır ve sıfıra eşitlenirse,

$$\frac{d|M(ju)|}{du} = -\frac{1}{2} [(1 - u^2)^2 + (2\zeta u)^2]^{-3/2} (4u^3 - 4u + 8u\zeta^2) = 0 \quad (9-22)$$

bulunur, ikinci çarpanı için

$$4u^3 - 4u + 8u\zeta^2 = 4u(u^2 - 1 + 2\zeta^2) = 0 \quad (9-23)$$

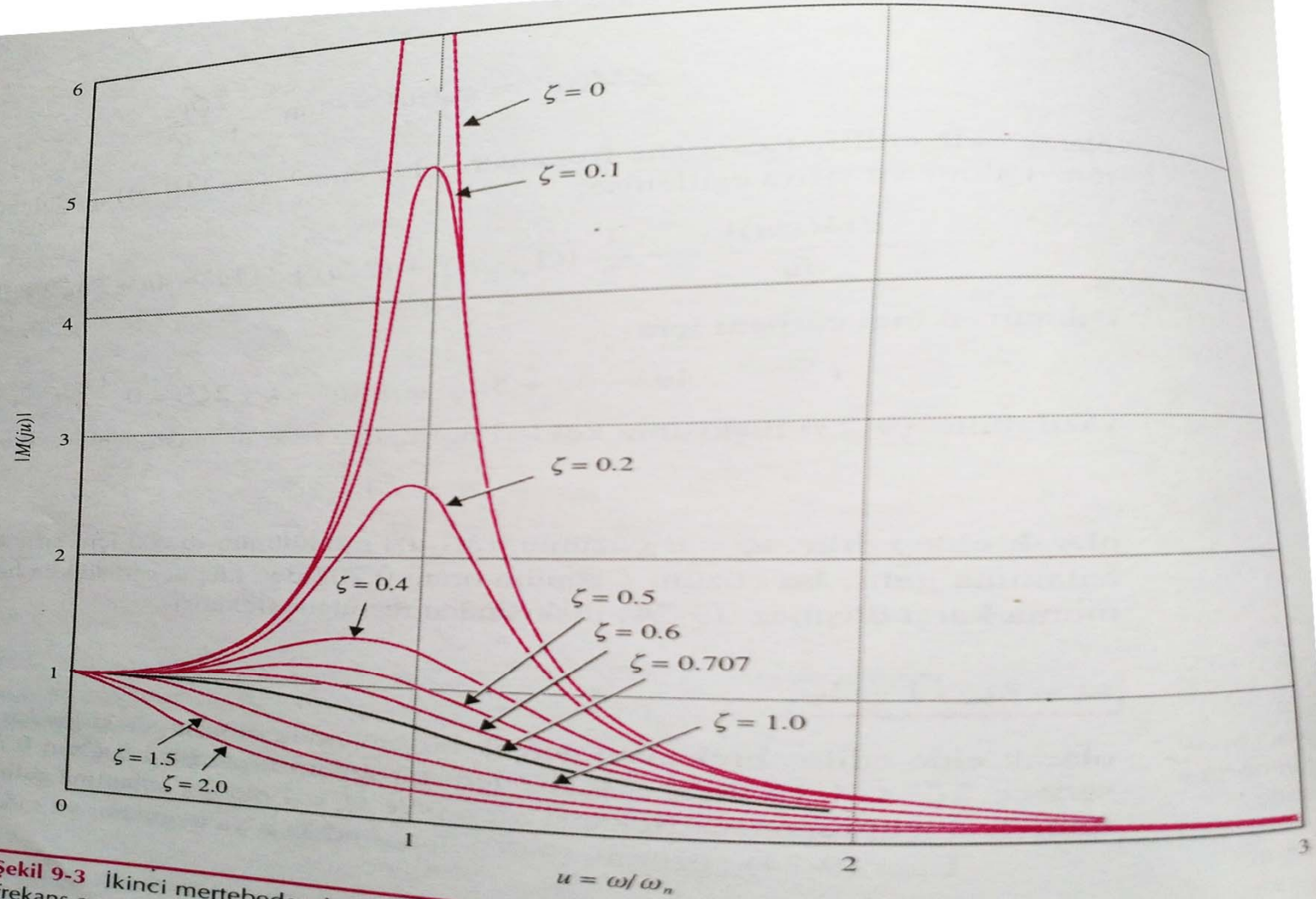
yazılabilir. (9-23) ilişkisinin kökleri normalize frekans cinsinden  $u_r = 0$  ve

$$u_r = \sqrt{1 - 2\zeta^2} \quad (9-24)$$

olarak elde edilir.  $u_r = 0$  çözümü,  $|M(ju)|$  modülünün  $\omega = 0$  için sıfır eğimli olduğu anlamına gelir; bu çözüm  $\zeta$  sönüm oranı 0.707'den küçük olmadıkça hakiki bu minimuma karşı düşmez. (9-24) ilişkisinden rezonans frekansı

$$\omega_r = \omega_n \sqrt{1 - 2\zeta^2} \quad (9-25)$$

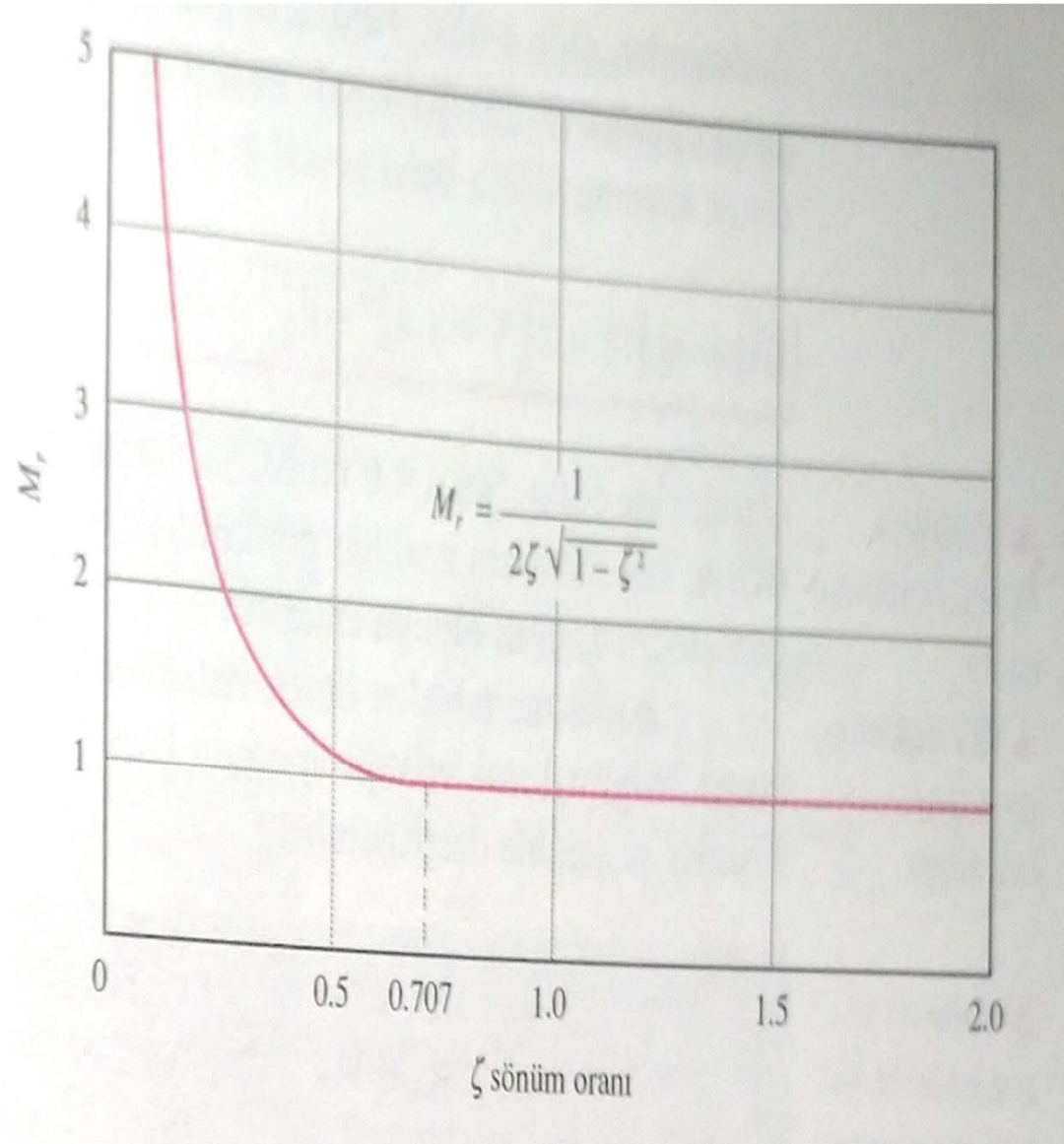




**Şekil 9-3** İkinci mertebeden kapalı çevrimli örnek kontrol sisteminde genlik ile normalize frekans arasındaki ilişki.



**Şekil 9-4** İkinci mertebe-  
den örnek sistemde  $M_r$  ile  
 $\zeta$  sönüm oranı arasındaki  
ilişki.



### 9-2-2 Bandgenişliği

Bandgenişliği, tanım geređi  $|M(ju)|$  genliği  $1/\sqrt{2} \cong 0.707$ 'ye eşitlenirse,

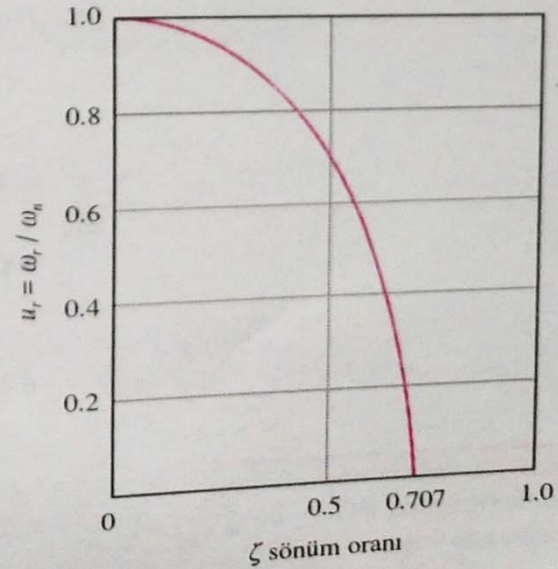
$$|M(ju)| = \frac{1}{[(1 - u^2)^2 + (2\zeta u)^2]^{1/2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \quad (9-27)$$

ilişkisinden

$$[(1 - u^2)^2 + (2\zeta u)^2]^{1/2} = \sqrt{2} \quad (9-28)$$

ya da

$$u^2 = (1 - 2\zeta^2) \pm \sqrt{4\zeta^4 - 4\zeta^2 + 2} \quad (9-29)$$



**şekil 9-5** İkinci mertebeden örnek sistemde  $u_r$  normalize rezonas frekansı ile  $\zeta$  sönüm oranı arasındaki ilişki,  $u_r = \sqrt{1 - 2\zeta^2}$ .

ifadesinden elde edilir. Tüm  $\zeta$  değerleri için  $u$  pozitif gerçek bir büyüklük olması gerektiğinden (9-29) ilişkisinde pozitif işaret alınmalıdır. Buna göre ikinci mertebeden örnek sisteme ilişkin band genişliği (9-29) ilişkisinden

$$BG = \omega_n [(1 - 2\zeta^2) + \sqrt{4\zeta^4 - 4\zeta^2 + 2}]^{1/2} \quad (9-30)$$

▲  $\zeta$  arttıkça  $BG/\omega_n$  monoton azalır.

▲  $BG$  ilişkisi  $\omega_n$  ile doğru orantılıdır.

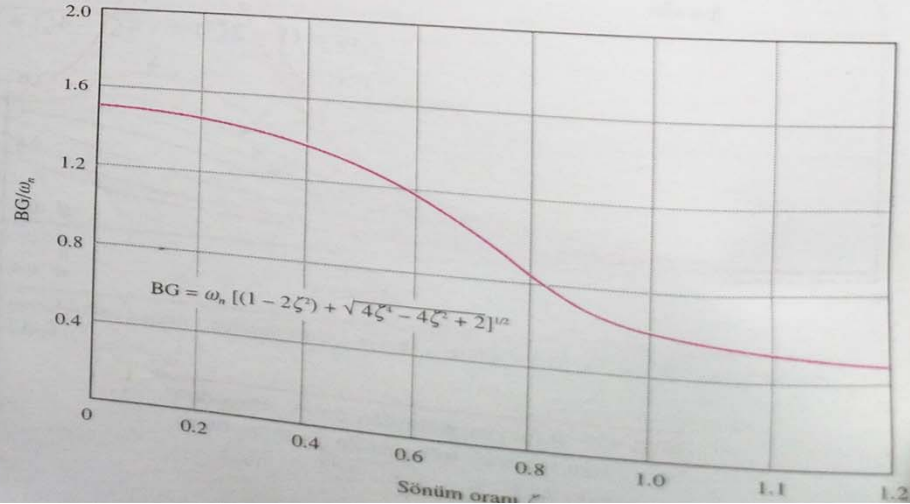
▲ Kararsız sistemlerde  $M_r$  bir anlam taşımaz.

▲ Bandgenişliği ve yükselme zamanı birbirleriyle ters orantılıdır.

olarak elde edilir. Şekil 9-6'da  $BG/\omega_n$  ifadesinin  $\zeta$ 'ye göre çizimi verilmiştir.  $\zeta$  arttıkça  $BG/\omega_n$ 'nin monoton azaldığı görülmektedir. Ayrıca (9-30) ilişkisinden  $BG$ 'nin  $\omega_n$ 'ye göre doğru orantılı olduğu anlaşılır.

İkinci mertebeden örnek sistemlerde, zaman tanım bölgesi yanıtı ile frekans tanım bölgesi karakteristiği arasında bazı basit ilişkiler belirlemiş bulunuyoruz. Bu ilişkiler şu şekilde özetlenebilir:

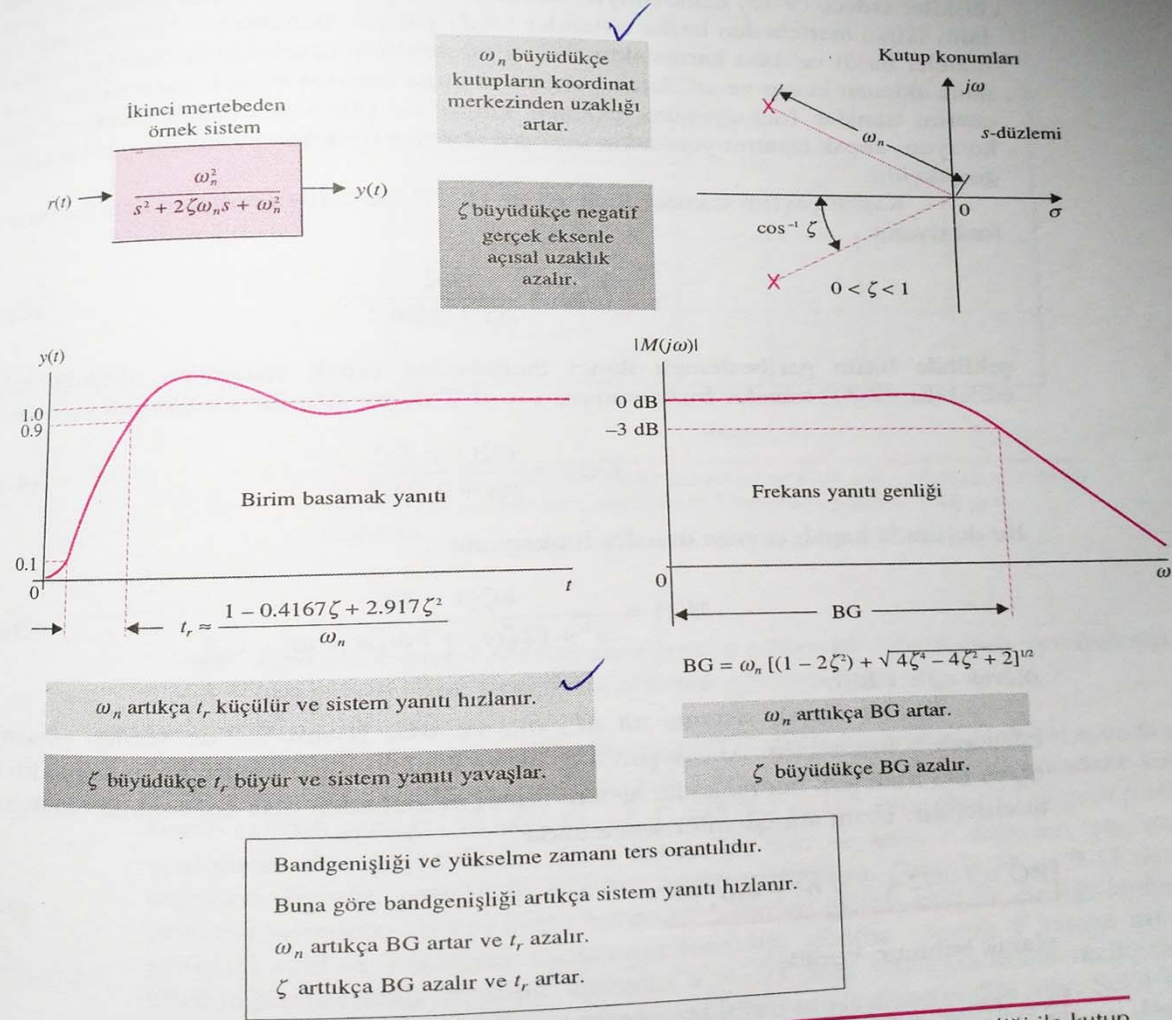
1. Kapalı çevrim frekans cevabına ilişkin rezonans tepesi  $M_r$  sadece  $\zeta$ 'ya bağlıdır [(9-26) denklemi]. Sıfır  $\zeta$  için  $M_r$  sonsuzdur. Negatif  $\zeta$  için sistem kararsızdır ve  $M_r$ 'nin bir anlamı kalmaz.  $\zeta$  arttıkça  $M_r$  azalır.  $\zeta \geq 0.707$  için  $M_r = 1$  (Şekil 9-4'e bakınız) ve  $\omega_r = 0$ 'dir (Şekil 9-5'e bakınız). Birim basamak yanıtıyla karşılaştırılırsa, (7-99) ilişkisinden görüldüğü gibi, en büyük aşım da sadece  $\zeta$ 'ya bağlıdır. Ancak  $\zeta \geq 1$  için aşım sıfırdır.
2. Bandgenişliği  $\omega_n$  ile orantılıdır [(9-30) denklemi]; bu  $BG$ 'nin  $\omega_n$  ile doğrusal artışı ve azaldığı anlamına gelir. Ayrıca  $BG$ , belirli bir  $\omega_n$  için,  $\zeta$  arttıkça azalır. (Şekil 9-6'ya bakınız). Birim basamak yanıtında  $\omega_n$  arttıkça yükselme zamanı azalır. [(7-104) denklemi ve Şekil 7-21]. Buna göre  $BG$  ve yükselme zamanı birbirleriyle ters orantılıdır.
3.  $0 \leq \zeta \leq 0.707$  için geniş  $BG$  büyük  $M_r$ 'ye karşı düşer.



Şekil 9-6 İkinci mertebeden örnek sistemde  $BG/\omega_n$  ile  $\zeta$  arasındaki ilişki.



İkinci mertebeden örnek sistemde birim basamak yanıtı ve frekans yanıtı genliği ile kutup konumları arasındaki ilişki Şekil 9-7'de özetlenmiştir.



Şekil 9-7 İkinci mertebeden örnek sistemde birim basamak yanıtı ve frekans yanıtı genliği ile kutup konumları arasındaki ilişki.

### Oktav :

Uygulamada frekans bantları veya frekans oranlarını ifade etmek üzere oktav ve dekada kullanılır. Oktav, birbirini takip eden iki frekans arasında iki katı bir artışlık değişim 1 oktavlık değişim anlamına gelir. Yani  $f_2/f_1 = 2$  ise 1 oktavdır.  $f_1$  den  $f_2$ 'ye kadar olan frekans aralığındaki oktav sayısı

$$\frac{\log(f_2/f_1)}{\log 2} = 3,321 \cdot \log\left(\frac{f_2}{f_1}\right)$$

### Dekade :

Birbirini izleyen iki frekans değeri arasında 10 katı değişim yani  $f_2/f_1 = 10$  olması halinde  $f_1$  frekansından  $f_2$  frekansına 1 dekadelik (ondalık) artış var denir.  $f_1$  den  $f_2$ 'ye kadar olan frekans aralığındaki dekada sayısı  $\log \frac{f_2}{f_1}$  ile bulunur.

### Desibel :

Kısaca bir logaritmik sayının 20 katıdır. Ve  $20 \log m(j\omega)$  şeklinde yazılır. Gerçek sayıların logaritmik karşılıklarını bulmak için antilog  $\frac{(G(j\omega))}{20}$  yazılır.