30. Ulusal Matematik Sempozyumu (UMS 2017)

ÖZET KİTABI

ATILIM ÜNİVERSİTESİ MATEMATİK BÖLÜMÜ

KURULLAR

BİLİM KURULU

Asuman G. AKSOY Claremont McKenna College Erhan BAYRAKTAR University of Michigan

Ayşe BERKMAN Mimar Sinan Güzel Sanatlar Üniversitesi

 Şahin KOÇAK Anadolu Üniversitesi Emre MENGİ Koç Üniversitesi

Turgut ÖNDER Orta Doğu Teknik Üniversitesi

Abdullah ÖZBEKLER Atılım Üniversitesi Ali Sinan SERTÖZ Bilkent Üniversitesi

Mete SONER Swiss Institute of Technology

DÜZENLEME KURULU

Tanıl ERGENÇ

Ümit AKSOY

Ferihe ATALAN

Ayhan AYDIN

Cansu BETİN

Ozan EVKAYA

Burcu GÜLMEZ TEMÜR

Elif MEDETOĞULLARI

Nazmi OYAR

Hacer ÖZ

 ${\bf Fatih} \ {\bf SULAK}$

 ${\bf Mehmet\ TURAN}$

Eray YILMAZ

(Düzenleme Kurulu Başkanı)

Zaman gecikmeli ve anahtarlamalı doğrusal sistemlerin gözlemci tabanlı sonlu zaman sınırlılığı üzerine

Konuşmacı: Gökhan Göksu

İstanbul Teknik Üniversitesi, İstanbul, Türkiye, goksug@itu.edu.tr

Diğer Yazarlar: Ulviye Başer Ilgaz

Özet

Bu çalışmada, zaman gecikmeli ve anahtarlamalı doğrusal sistemler ele alınmıştır. Öncelikle, kapalı çevrim sisteminin sonlu zaman sınırlılık şartı elde edilmiştir. Ardından, bu şart kullanılarak, ortalama yaşam süresi yardımıyla belli bir aralık ile sınırlandırılmış zaman gecikmesine sahip anahtarlamalı doğrusal sistemler için sonlu zaman sınırlılık şartı bulunmuştur. Elde edilen kısıtlar, standart doğrusal matris eşitsizlikleri (DME) biçiminde olmadığından, bu kısıtları DME formuna çevirici bir yöntem açıklanmıştır. Kısıtlardaki doğrusal olmayan terimler için koni tamamlayıcı bir algoritma uygulanmıştır. Son olarak, önerilen yöntemlerin etkinliği ve geçerliliğini gösterme adına sayısal örnekler verilmiştir.

Anahtar Kelimeler: Anahtarlamalı doğrusal sistemler, zaman gecikmeli sistemler, sonlu zaman sınırlılığı, gözlemci tabanlı denetim.

Kaynaklar

[1] L. El Ghaoui, F. Oustry ve M. AitRami, A Cone Complementarity Linearization Algorithm for Static Output-Feedback and Related Problems, IEEE Transactions on Automatic Control, 42 (8), (1997), 1171–1176.