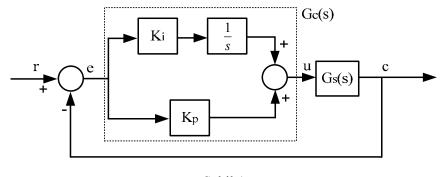
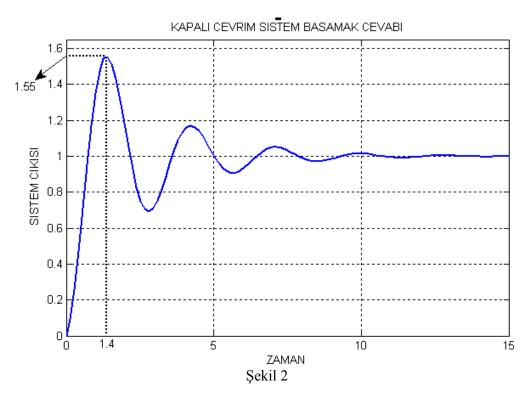
## OTOMATİK KONTROL SİSTEMLERİ – KON 317

1. Şekil 1'de görülen sistemin girişine basamak işareti uygulandığında elde edilen çıkış işareti Şekil 2'de görülmektedir. Kontrol edilen sistemin (Gs(s)), 1. dereceden sıfırı olmayan bir sistem olduğu bilinmektedir. *Ki*=10, *Kp*=0.67 oldukları bilindiğine göre Gs(s) transfer fonksiyonunu bulunuz.

NOT: Çözümlerinizi yaparken Gc(s)'in sıfırının kapalı çevrim sistem transfer fonksiyonuna olan etkisini yok sayınız.



Şekil 1



## ÇÖZÜM:

$$G_c(s) = \frac{K_p s + K_i}{s}$$

Gs(s)'in birinci dereceden sıfır olmayan bir sistem olduğu soruda verildiğine göre Gs(s)'i aşağıdaki gibi yazmak mümkündür:

$$G_s(s) = \frac{a}{s+b}$$

Bu durumda kapalı çevrim sistem transfer fonksiyonu şu şekilde elde edilecektir:

$$T(s) = \frac{G_c(s)G_s(s)}{1 + G_c(s)G_s(s)} = \frac{a(K_p s + K_i)}{s^2 + bs + a(K_p s + K_i)}$$
$$= \frac{a(K_p s + K_i)}{s^2 + (b + aK_p)s + aK_i}$$

Gc(s)'in sıfırının etkisi yok kabul edilebileceğine göre elde edilen sistem yanıtı ikinci dereceden örnek sistemin yanıtına benzeyecektir.

$$\frac{\omega_n^2}{s^2 + 2\xi\omega_n s + \omega_n^2} \to 2. dereceden \ddot{o}rnek sistem$$

Soruda verilen zaman tanım bölgesi yanıtından;

$$A sim = 1.55 - 1 = 0.55$$
  
 $A sim zamani = 1.4$ 

olarak görülmektedir.

$$A sim = 0.55 = e^{-\left(\frac{\xi \pi}{\sqrt{1-\xi^2}}\right)} \Rightarrow \underbrace{\ln\left(0.55\right)}_{-0.597} = -\left(\frac{\xi \pi}{\sqrt{1-\xi^2}}\right)$$

$$\Rightarrow 0.19 \sqrt{1-\xi^2} = \xi^2$$

$$\Rightarrow 28.6143 \xi^2 - 1 = 0 \Rightarrow \underbrace{\xi_1}_{-0.597} \Rightarrow negatif \ de \check{g}er$$

$$\xi_2 = 0.187$$

$$A sim \ zamani = t_p = 1.4 = \frac{\pi}{\omega_n \sqrt{1-\xi^2}} \Rightarrow \omega_n = \frac{\pi}{1.4 \sqrt{1-\xi^2}} = 2.245$$

$$s^2 + 2 \xi \omega_n s + \omega_n^2 = s^2 + \left(b + aK_p\right) s + aK_i$$

$$\omega_n^2 = aK_i \Rightarrow a = 0.521$$

$$2 \xi \omega_n = b + aK_n \Rightarrow b = 0.504$$