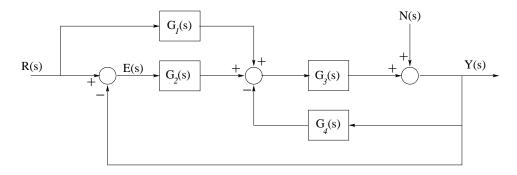
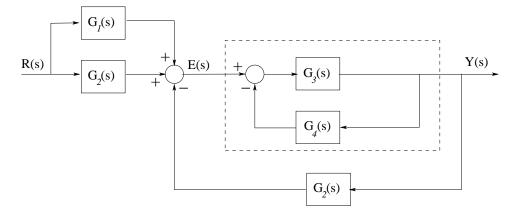
KON317 – Otomatik Kontrol Sistemleri
Dr. Murat Yeşiloğlu

Kısa Sınav 1



**Soru :** Şekilde blok diyagramı verilen sistemde  $G_1(s) = \frac{1}{s+1}$ ,  $G_2(s) = \frac{1}{s+2}$ ,  $G_3(s) = \frac{1}{s+3}$  ve  $G_4(s) = \frac{1}{s+4}$  olarak verildiğine göre,  $\frac{Y(s)}{R(s)}$  transfer fonksiyonuna ilişkin durum denklemlerini (A, B, C, D matrislerini) elde ediniz.

 $\mbox{\sc C\"oz\"um}:N(s)=0$ için verilen sistemin blok diyagramı aşağıdaki şekilde düzenlenebilir:



Burada öncelikle  $G_3$  ve  $G_4$  bloklarından oluşan kapalı çevrimi  $\frac{G_3}{1+G_3G_4}$  olarak yazdıktan sonra bunu  $G_2$  geribeslemeli çevrimde kullanırız. Be çevrime ilişkin transfer fonksiyonu  $\frac{G_3}{1+G_3G_4}$  olur. Bunu sadeleştirirsek  $\frac{G_3}{1+(G_2+G_4)G_3}$  elde ederiz. Bunu  $G_1+G_2$  ile çarparak soruda istenen transfer fonksiyonununa ulaşırız.

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{G_3(G_1 + G_2)}{1 + G_3(G_2 + G_4)}$$

 $G_1, G_2, G_3, G_4$  için soruda verilen değerler yerine konduğunda

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{2s^2 + 11s + 12}{s^4 + 10s^3 + 37s^2 + 58s + 30}$$

bulunur. Bu 4. dereceden bir sistemdir ve dolayısıyla 4 tane durum değişkeni kullanılarak durum uzayında ifade edilebilir. Transfer fonksiyonunu  $\frac{u(s)}{u(s)}$  ile çarpalım.

$$\frac{Y(s)}{R(s)} = \frac{2s^2 + 11s + 12}{s^4 + 10s^3 + 37s^2 + 58s + 30} \frac{u(s)}{u(s)}$$

Bu u(s) öyle bir fonksiyon olsun ki

$$Y(s) = (2s^2 + 11s + 12)u(s) (1)$$

$$R(s) = (s^4 + 10s^3 + 37s^2 + 58s + 30)u(s)$$
 (2)

olsun. Şimdi şu tanımları yapalım:

$$x_1(s) \stackrel{\triangle}{=} u(s)$$

$$x_2(s) \stackrel{\triangle}{=} su(s)$$

$$x_3(s) \stackrel{\triangle}{=} s^2u(s)$$

$$x_4(s) \stackrel{\triangle}{=} s^3u(s)$$

Bu tanımları kullanarak (1) ve (2) denklemleri şu hale gelir:

$$Y(s) = 2x_3(s) + 11x_2(s) + 12x_1(s)$$
(3)

$$R(s) = sx_4(s) + 10x_4(s) + 37x_3(s) + 58x_2(s) + 30x_1(s)$$

$$\tag{4}$$

(4) denklemini  $sx_4$  için düzenleyelim

$$sx_4(s) = R(s) - 10x_4(s) - 37x_3(s) - 58x_2(s) - 30x_1(s)$$
(5)

Böylelikle bütün durum denklemlerimizi elde etmiş olduk. Şimdi bunları alt alta yazalım.

$$\begin{array}{rcl} sx_1(s) & = & x_2(s) \\ sx_2(s) & = & x_3(s) \\ sx_3(s) & = & x_4(s) \\ sx_4(s) & = & R(s) - 10x_4(s) - 37x_3(s) - 58x_2(s) - 30x_1(s) \\ Y(s) & = & 2x_3(s) + 11x_2(s) + 12x_1(s) \end{array}$$

Bunları matris formunda ifade edersek

$$s \begin{bmatrix} x_1(s) \\ x_2(s) \\ x_3(s) \\ x_4(s) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -30 & -58 & -37 & -10 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(s) \\ x_2(s) \\ x_3(s) \\ x_4(s) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} R(s)$$

$$Y(s) = \begin{bmatrix} 12 & 11 & 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(s) \\ x_2(s) \\ x_3(s) \\ x_4(s) \end{bmatrix} + 0R(s)$$