Ad Soyad: Öğrenci No:

MEKATRONİK BÖLÜMÜ BİLGİSAYARLI KONTROL SİSTEMLERİ

Ders Kodu:	MKT2002	Tarih:	10.03.2025
Sınav Türü:	Ara Sınav	Saat:	10:00
Dönemi:	2024-2025	Süre:	90dk

Soru:	1a	1b	2a	2b	Toplam
Puan:	25	25	25	25	100
Not:					

Uyarı:

- Soruları dikkatlice okuyunuz. Hesap makinesi kullanılabilir.
- Defter, kitap ve notlar açık bir sınavdır.
- İşlemleri atlamadan ve ayrıntılı olarak veriniz. Sadece nümerik yanıtlar veya çizimler ara işlemler olmadan kabul edilmemektedir.
- Yuvarlamalar 2 hane yapılacaktır. $1.99456 \approx 1.99$ olarak alınacaktır.
- S1. İkinci dereceden bir sistem

$$G(s) = \frac{12}{s^2 + 5s + 4} \tag{1}$$

olarak verilmiştir.

(a) (25p) G(s) transfer fonksiyonunun z tanım bölgesinde karşılığını G(z)'yi elde ediniz. Dönüşüm,

$$G(z) = \mathcal{Z}\left\{ (1 - e^{-sT}) \left(\frac{12}{s(s^2 + 5s + 4)} \right) \right\}$$
 (2)

olmak üzere verilen transfer fonksiyonu

$$\frac{12}{s^3 + 5s^2 + 4s} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s+1} + \frac{C}{s+4}$$
$$= \frac{As^2 + 5As + 4A + Bs^2 + 4Bs + +Cs^2 + Cs}{s(s+1)(s+4)}$$

$$As^{2} + 5As + 4A + Bs^{2} + 4Bs + +Cs^{2} + Cs = 12$$

$$A + B + C = 0 \ 5A + 4B + C = 0 \ 4A = 12$$

$$A = 3 \ B = -4C = 1$$

$$\frac{12}{s^{3} + 5s^{2} + 4s} = \frac{3}{s} - \frac{4}{s+1} + \frac{1}{s+4}$$
(3)

Ad Soyad: Öğrenci No:

olarak parçalanır. Bu durumda

$$G(z) = \mathcal{Z}\left\{ (1 - e^{-sT}) \left(\frac{3}{s} - \frac{4}{s+1} + \frac{1}{s+4} \right) \right\}$$

$$= (1 - z^{-1}) \left(\mathcal{Z} \left\{ \frac{3}{s} \right\} - \mathcal{Z} \left\{ \frac{4}{s+1} \right\} + \mathcal{Z} \left\{ \frac{1}{s+4} \right\} \right)$$

$$= \left(\frac{z-1}{z} \right) \left(\frac{3z}{z-1} - \frac{4z}{z-e^{-1}} + \frac{z}{z-e^{-4}} \right)$$

$$= \frac{(3 + e^{-4} - 4e^{-1})z + (e^{-1} + 3e^{-5} - 4e^{-4})}{z^2 - (e^{-1} + e^{-4})z - e^{-5}}$$

$$= \frac{1.55z + 0.31}{z^2 - 0.39z + 0.01}$$

$$(4)$$

elde edilir.

(b) (25p) G(z) transfer fonksiyonu için fark denklemini elde ediniz. Elde edilen ifadeden yola çıkılarak fark denklemi

$$G(z) = \frac{1.55z + 0.31}{z^2 - 0.39z + 0.01}$$

$$\frac{y(k)}{u(k)} = \frac{1.55z + 0.31}{z^2 - 0.39z + 0.01}$$

$$(z^2 - 0.39z + 0.01)y(k) = (1.55z + 0.31)u(k)$$

$$(1 - 0.39z^{-1} + 0.01z^{-2})y(k) = (1.55z^{-1} + 0.31z^{-2})u(k)$$

$$y(k) - 0.39z^{-1}y(k) + 0.01z^{-2}y(k) = 1.55z^{-1}u(k) + 0.31z^{-2}u(k)$$

$$y(k) - 0.39y(k - 1) + 0.01y(k - 2) = 1.55u(k - 1) + 0.31u(k - 2)$$

$$y(k) = 0.39y(k - 1) - 0.01y(k - 2) + 1.55u(k - 1) + 0.31u(k - 2)$$

olarak hesaplanır.

- **S2.** Zaman isterleri $t_s=2\,s$ ve aşım %20 ve örnekleme zamanı $T=0.5\,s$ olarak verilmiştir.
 - (a) (25p) Kutupların konumunu z tanım bölgesinde elde ediniz ve z tanım bölgesinde çiziniz.
 - (b) (25p) Sisteme karşılık düşen fark denklemini elde ederek $0 \le t \le 2$ aralığında birim basamak yanıtını hesaplayınız ve yaklaşık olarak çiziniz.

