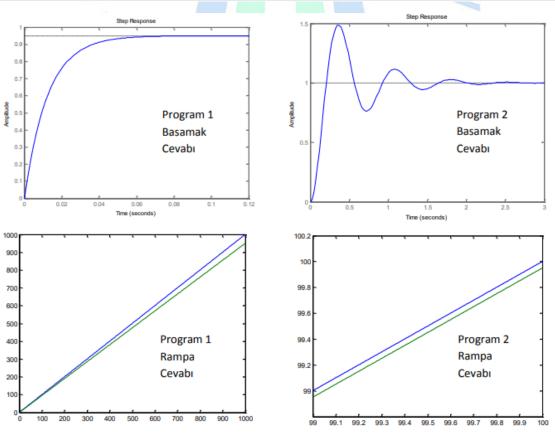
## Teknoloji Fakültesi Mekatronik Mühendisliği

## Adı Soyadı Öğrenci Numarası

Aşağıda kapalı döngü blok diyagramı verilen sistemin konum hatası ess = 0.05 (Program 1 ve GC(s)=K=3.8) ve hız hatası ess = 0.05 (Program 2 ve GC(s)=K/s=4/s) olacak şekilde basamak ve rampa cevapları iki ayrı program ile elde edilmiştir.

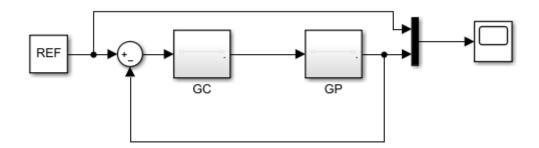


```
Program 2
K=3.8;
                                                           K=4;
% Konum hatasi=0.05
                                                           % Konum hatasi=0
                                                           Gc=tf(K,[1 0]);
sist=tf(20,[1 4]);
Gc=tf(K, 1);
sist=tf(20,[1 4]);
                                                           ileri=series(Gc, sist);
geri=tf(1,1);
ileri=series(Gc,sist);
geri=tf(1,1);
TFs=feedback(ileri,geri,-1);
                                                           TFs=feedback(ileri,geri,-1);
figure(1)
                                                           figure(1)
step(TFs)
                                                           step (TFs)
                                                            % Hiz Hatasi=0.05
% Hız Hatası=∞
                                                           syms s
syms s
                                                           rampa=1/s^2;
rampa=1/s^2;
                                                           Gc=K/s;
sist=20/(s+4);
Gc=K;
sist=20/(s+4);
                                                           ileri=Gc*sist;
ileri=Gc*sist;
geri=1;
                                                           geri=1;
                                                           TFs=ileri/(1+(ileri*geri));
TFs=ileri/(1+(ileri*geri));
                                                           ys=rampa*TFs;
vs=rampa*TFs;
                                                           yt=ilaplace(ys);
y_t=inline(yt);
t=0:0.01:100;
yt=ilaplace(ys);
y_t=inline(yt);
t=0:1:1000;
                                                           figure(2);
figure(2);
                                                           plot(t,t,t,y_t(t))
plot(t,t,t,y_t(t))
```



## Teknoloji Fakültesi Mekatronik Mühendisliği

## Adı Soyadı Öğrenci Numarası



Konum hatası için: GP=10/(2s<sup>2</sup>+20s+4)

Hız hatası için:  $GP=1/(s^2+30s+10)$ 

Yukarıda gösterilen sistem ve transfer fonksiyonu için konum ve hız kararlı hal hataları için GC transfer fonksiyonunu hesaplayınız.

Konum Kararlı hal hatası=0.0X

Hız kararlı hal hatası=0.1X

Kararlı hal hatası her öğrenci için öğrenci numarasının son hanesine göre değişiklik göstermektedir. Öğrenci numarası 0 ile bitenler 0.10 için işlem yapmalı.

Örneğin öğrenci numarası XXXXXXXXX olan için konum kararlı hal hatası= 0.05 hız kararlı hal hatası=0.15'dir.(Hız Hatası için simülasyon süresini 100 sn yapınız.)

Hesaplamış olduğunuz iki GC için föydeki tabloyu doldurunuz.

	Konum hatası için	Hız hatası için	
GC(s) transfer fonksiyonu	2018	9	
Konum Hatası	2010		
Hız Hatası			
Yüzde Aşım (% Aşım)			
Yerleşme zamanı (ts)			
Tepe Zamanı (tp)			
Yükselme Zamanı (tr)			

Çalışmalarınızı Simulink ortamında gerçekleştiriniz ve elde ettiğiniz bütün grafikleri ekleyiniz.