

مفاهیم و مثال‌های سیستم‌های چندمتغیره با مثال‌های متعدد در متلب:

نحوه مشخص کردن تابع تبدیل تک ورودی- تک خروجی

```
G=tf([1 2 3],[1 5 6 7])
G_sym=tf2sym(G);
pretty(G_sym)
```

که نتیجه چنین خواهد شد:

:Transfer function

$$s^2 + 2s + 3$$

$$s^3 + 5s^2 + 6s + 7$$

نحوه نشان دادن سیستم‌های چند متغیره نیز می‌تواند به صورت زیر باشد:

```
g11=tf([1 2],[1 2 1]);
g12=tf([1 -1],[1 5 6]);
g21=tf([1 -1],[1 3 2]);
g22=tf([1 2],[1 1]);
G=[g11 g12; g21 g22];
g=tf2sym(G);
pretty(G)
```

$$\begin{bmatrix} \frac{2+p}{(p+1)} & \frac{-1+p}{(p+3)(2+p)} \\ \frac{-1+p}{(2+p)(p+1)} & \frac{2+p}{p+1} \end{bmatrix}$$

تبدیل معادلات حالت به تابع تبدیل:

```
A = [0 1 0 0 0; 0 0 1 0 0; -2 -5 -4 0 0; 0 0 0 0 1; 0 0 0 -3 -4];
B = [0 0; 0 0; 1 0; 0 0; 0 1];
C = [1 2 1 9 3; 14 9 1 1 1];
D = [0 1; 0 0];
g=ss2sym(A,B,C,D);
pretty(g)
```



```

>> poles

poles =

    -3.0000
    -2.0000
    -1.0000
    -1.0000 + 0.0000i
    -1.0000 - 0.0000i

>> zeros

zeros =

    -5.3101 + 2.5439i
    -5.3101 - 2.5439i
    -2.1899 + 0.1460i
    -2.1899 - 0.1460i

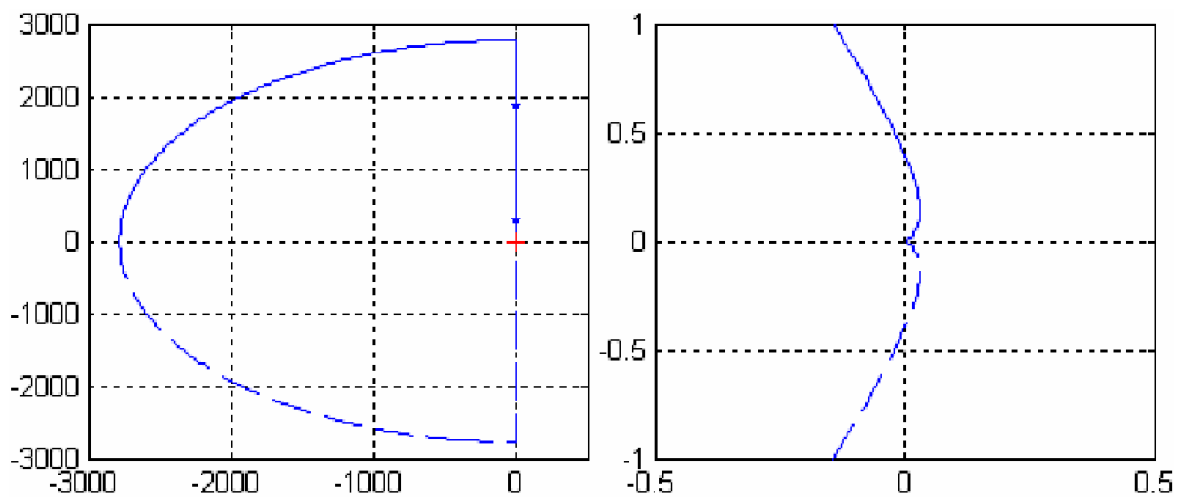
```

رسم تابع نایکوئیست:

```

>> G=tf([1 25],[1 5 3 -9 0]);
nyqmimo(G)

```

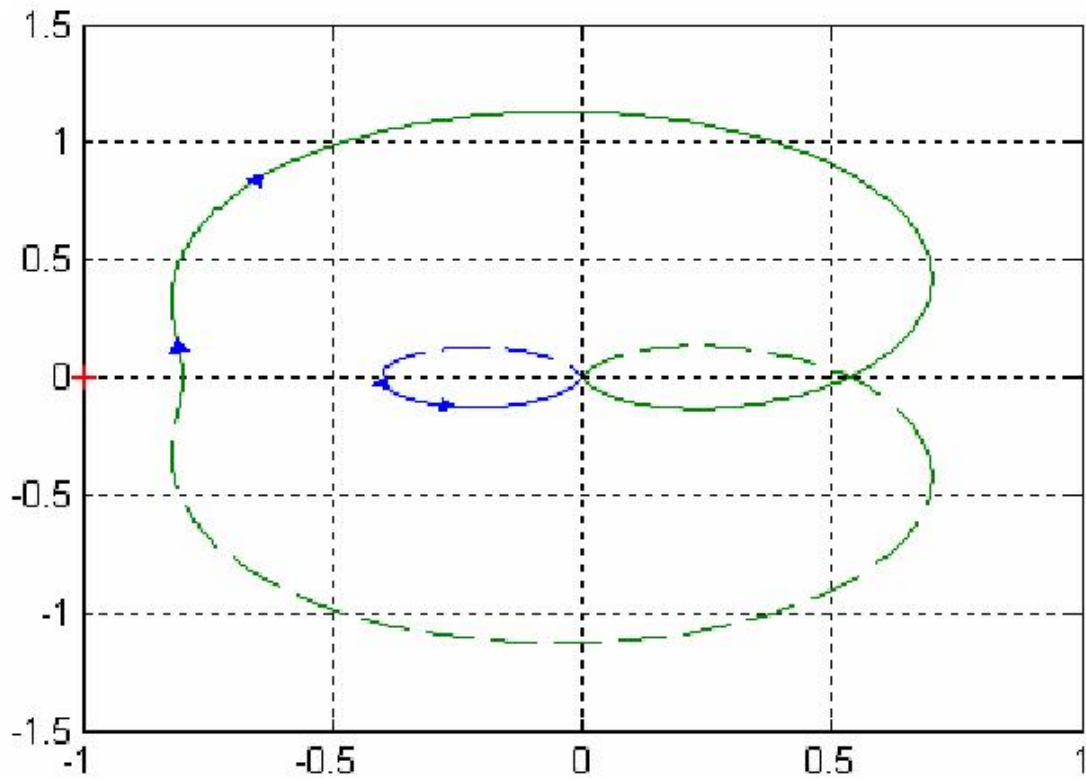


هم چنین در مثال زیر:

```

den=1.25*conv([1 1],[1 2]);
g11=tf([1 -1],den);
g12=tf([1 0],den);
g21=tf([-6],den);
g22=tf([1 -2],den);
G=[g11 g12;g21 g22];
nyqmimo(G)

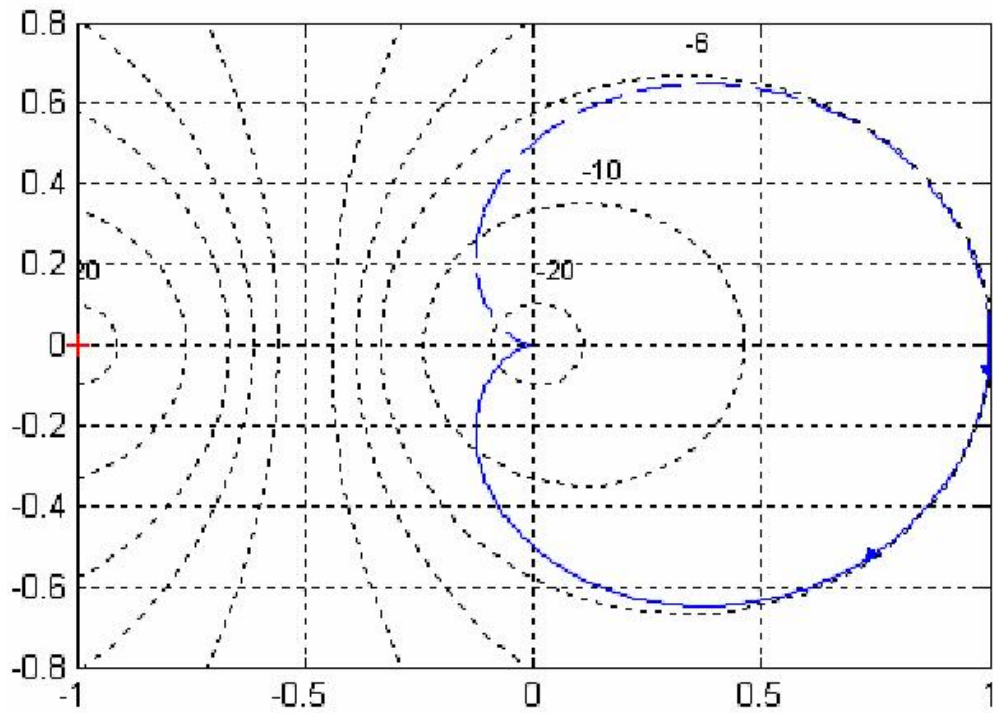
```



تابع برای محاسبه گین مارجین:

WWW.IR

```
>> G=tf(1,[1 2 1]);  
>> nyqmimo(G)  
Verifying for singularities on the origin...  
Setting frequency range...  
Mapping...  
Plotting...  
>> m_circles
```



www.marcobianchi.com