









$$\begin{bmatrix} q_{g} \\ q_{o} \\ q_{w} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{B_{g}}{1 - R_{s} \cdot r_{s}} & \frac{-B_{g} \cdot R_{s}}{1 - R_{s} \cdot r_{s}} & 0 \\ \frac{-B_{o} \cdot r_{s}}{1 - R_{s} \cdot r_{s}} & \frac{B_{o}}{1 - R_{s} \cdot r_{s}} & 0 \\ 0 & 0 & B_{w} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} q_{\overline{g}} \\ q_{\overline{o}} \\ q_{\overline{w}} \end{bmatrix}$$



