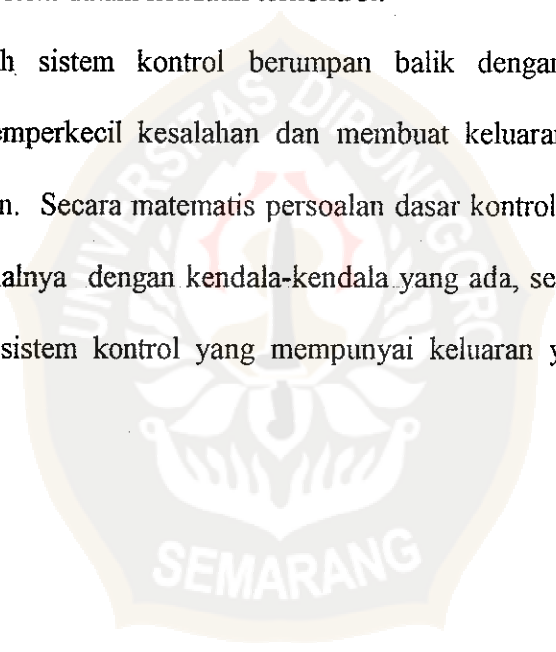


ABSTRAK

Kontrol optimal kuadratik didefinisikan sebagai fungsi minimasi konvensional pada beberapa variabel yang diselesaikan dengan pengali Lagrange, dengan syarat awal sistem dalam keadaan terkontrol.

Sistem servo adalah sistem kontrol berumpan balik dengan sinyal kesalahan digunakan untuk memperkecil kesalahan dan membuat keluaran sistem mendekati harga yang diinginkan. Secara matematis persoalan dasar kontrol adalah menentukan hukum kontrol optimalnya dengan kendala-kendala yang ada, sehingga sistem servo memberikan desain sistem kontrol yang mempunyai keluaran yang sesuai dengan masukan.



ABSTRACT

The quadratic optimal control is function conventional minimization involving a function of several variables with Lagrange multipliers, with basic conditional the system was completely controllable.

Servo system is feedback control system with error signal used to minimization the error signal and made the output system approach desired values. Mathematically the basic problem of control is determining the optimal control law with the constraints, so that the servo system give control system design which the output follow command signals (input).

