

BAB IV

KESIMPULAN

Berdasarkan hasil pembahasan mengenai kontrol optimal kuadratik dapat disimpulkan hal-hal sebagai berikut :

1. Permasalahan kontrol optimal kuadratik sistem servo adalah pemindahan keadaan dari suatu titik pada ruang keadaan ke titik asal (atau titik yang lain) dalam waktu minimum dengan kendala yang diberikan.
2. Permasalahan utama pada sistem servo adalah mencari suatu metode untuk mendesain beberapa persamaan simultan dengan waktu perhitungan yang layak dan tidak selalu berupa jawab dalam bentuk matriks umum atau harga tertentu.
3. Jika keluaran sistem tidak sesuai dengan hasil akhir yang diinginkan maka dilakukan pembaharuan persamaan karakteristik dan menentukan kembali matriks \hat{K} yang baru.