

BAB IV

PENUTUP

Sistem dalam keadaan terkontrol lengkap bila rank matriks keterkontrolan $[H; GH; \dots; G^{n-1}H] = n$. Bila sistem terkontrol secara lengkap, maka pole-pole lup tertutup dalam bidang z atau akar-akar persamaan karakteristik dapat diseleksi. Umpan balik keadaan K dapat digunakan untuk mengontrol nilai eigen pada sistem kontrol lup tertutup sehingga dapat diketahui kestabilan sistem. Untuk menentukan matriks umpan balik keadaan K , terlebih dahulu ditentukan matriks B , matriks Δ , dan matriks T^{-1} . Desain penempatan pole saat kontrol vektor $u(k)$ suatu r -vektor adalah dengan cara menempatkan pole-pole lup tertutup dalam lokasi yang diinginkan pada bidang z .