

BAB V

PENUTUP

Dari pembahasan mengenai penyelesaian masalah pole placement pada sistem kontrol lup tertutup dapat disimpulkan sebagai berikut :

1. Sistem yang dinyatakan dengan fungsi alih terkontrol secara lengkap jika tidak terjadi penghapusan (tidak ada pole dan zero yang sama) pada fungsi alih.
2. Syarat perlu dan cukup agar memungkinkan menempatkan pole-pole pada lokasi yang diinginkan adalah sistem harus terkontrol secara lengkap
3. Menentukan Gain matriks Umpan balik dapat disajikan dengan 3 metode metode I dengan matriks transformasi, metode II dengan formula ackerman dan metode III dengan substitusi langsung. Metode I dan II digunakan untuk menentukan gain matriks pada sistem yang berorde banyak, sedangkan metode III hanya digunakan untuk sistem yang berorde kurang dari sama dengan 3 (tiga).
4. Pole Placement dapat digunakan untuk menstabilkan sistem kontrol yang tidak stabil menjadi sistem kontrol yang stabil.