

Pole² dari kedua konfigurasi adalah AKAR² -
 $G_T(s), C_{LTF}$

Persamaan karakteristiknya = $1 + G(s)H(s) = 0$

Jadi =

Suatu sistem kendali akan stabil jika SEMUA akar persamaan karakteristiknya berada di sebelah kiri sumbu khayal pada bidang kompleks atau mempunyai bagian Real yang negatif ($Re < 0$).

Pada umumnya sistem kendali yang tergolong sistem LTI (Linear Time Invariant), persamaan karakteristiknya dapat dinyatakan dengan: