

Terkait dengan konfigurasi dasar:

- ⇒ Order dari sistem kendali sesuai dengan jumlah pole  $G(s)$  + jumlah pole  $H(s)$ .
- ⇒ Pole dan zero dari OLTF  $G(s) \cdot H(s)$  adalah pole dan zero dari masing-masing  $G(s)$  dan  $H(s)$ .
- ⇒ Pole dari CLTF  $G_T(s)$  adalah akar-akar pers. karakteristik
$$1 + G(s)H(s) = 0$$