

Contoh: Suatu sistem kendali mempunyai
Kendalian $G(s) = \frac{1}{s}$ dan $H(s) = \frac{s+1}{s+2}$
(phase compensator) sebagai pengent-
datannya

* $G(s)$ sistem order pertama (1st order)
yg tidak punya zero, dengan pole
 $p=0$

