

PPML 2017 Closed Loop Control

* Digunakan pada keadaan tunak (steady state) $\rightarrow$ semua NOMINAL pada $t=0$

* Meminimalisir akibat gangguan B
Jika tanpa pengendalian =

$$\left. \begin{array}{l} B \uparrow \rightarrow \omega \downarrow \\ B \downarrow \rightarrow \omega \uparrow \end{array} \right\} \underline{\text{diminimalisir}}$$

* Umpan balik (feedback) dengan sensor kecepatan (tachometer, tachogenerator) menghasilkan $E_t = K\omega$