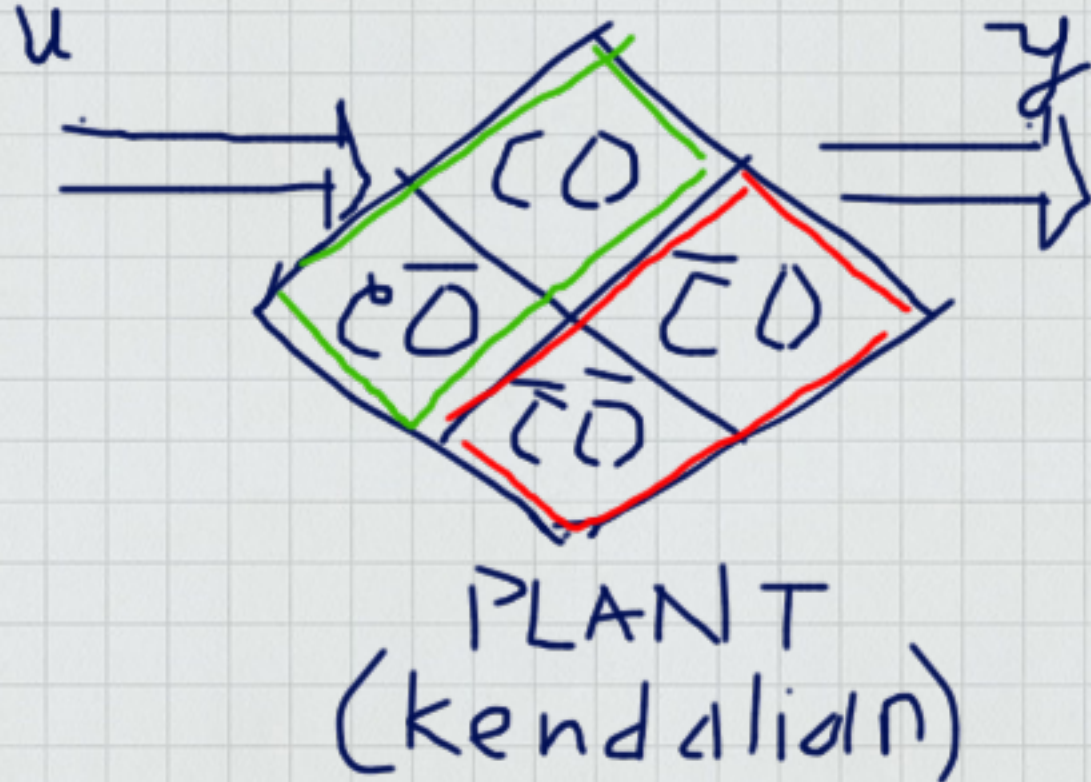


* Keterkendalian dan Keteramatelin (Controllability and Observability)

"Separation Principle"



Jika suatu kendali-an bagian $\bar{C}(s)$ dan $\bar{C}(s)$ tidak stabil, maka tidak ada jalan untuk men-stabil-kan nya.

Jika bagian $\bar{C}(s)$ yang tidak stabil, maka masih bisa dimungkinkan menstabilkan sistem, dengan membangun OBSERVER