

Jadi "double integrator plant" adalah kendal-
lian tidak stabil (unstable plant) tapi
sepenuhnya terkendali dan teramati
(completely controllable and observable),
sehingga PASTI bisa di-stabil-kan.

↳ next = Umpan Balik
Pembah Keadaan
(State Variable
Feedback)

target: [* FINAL 11/12/15
* Sabtu 28/11/15, jam 10, LSK1,
Praktikum Kelompok]