

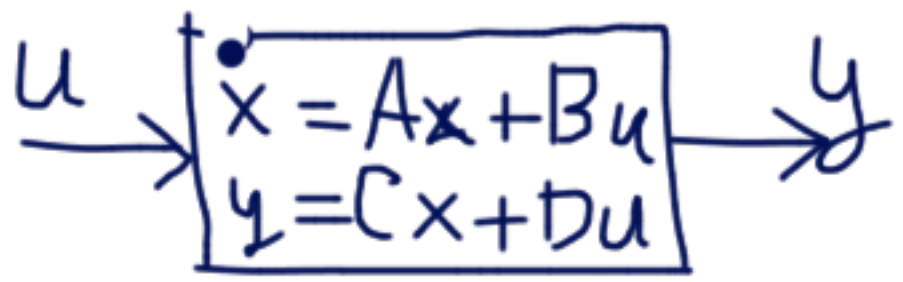
* Model Nisbah Alih ke Model Ruang Keadaan

>>> tf2ss (Transfer Function to State Space)



$$G(s) = \frac{Y(s)}{U(s)} = \frac{b_m s^m + b_{m-1} s^{m-1} + \dots + b_1 s + b_0}{a_n s^n + a_{n-1} s^{n-1} + \dots + a_1 s + a_0}$$

⇒



koefisien: $a_0 - a_n, b_0 - b_m \in \text{Real}$

Untuk sistem "realistik"

$m > n$ ✓

$m \leq n$

$m < n$ ✓

$m = n$ ✓

→ "High Pass Filter" yang menyerap derau (noise) frekuensi tinggi, sehingga jelek dan tidak berfungsi

