

* Sistem Kendali Umpan Balik Perubahan Keadaan

(State Variable Feedback)

Khusus untuk kendalian (plant) yang CO, maka dengan umpan-balik perubahan keadaan, nilai-eigen matriks $\bar{A}$ (closed-loop) bisa ditempatkan (pole-placement) di mana saja dalam bidang kompleks dengan mengatur "gain-matrix" K

