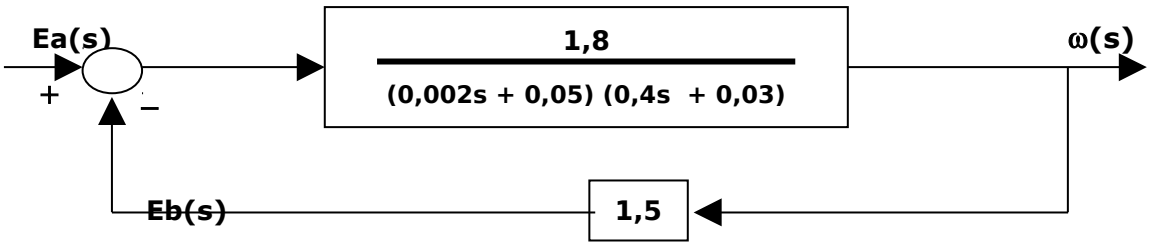
304D433 SISTEM KENDALI 2015 FINAL OPEN BOOK 100 menit

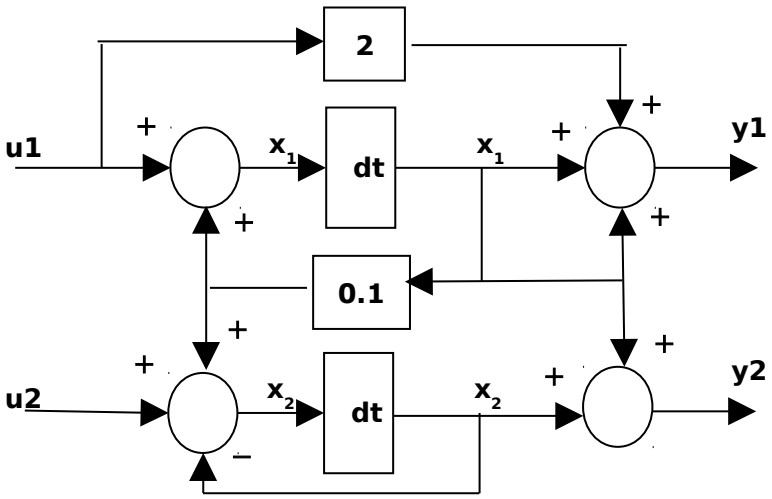
Jangan lupa TULISKAN NAMA dan NO. STB. pada lembar jawaban

I. Ubahlah Model Nisbah Alih (*Transfer Function*) dari Motor DC di bawah ini menjadi Model Ruang Keadaan (*State Space*):



(1) Tentukan lebih dahulu **G(s)** = **ω(s)/Ea(s)** *(10 point)*
(2) Ubahlah Model Nisbah Alih **G(s)** menjadi Model Ruang Keadaan dengan matrix **A** berbentuk Kawanan Jordan *(10 point)*
(3) Tunjukkan bahwa Motor DC di atas adalah sistem yang stabil, sepenuhnya terkendali dan sepenuhnya teramati *(15 point)*

II. Suatu kendalian (*plant*) yang memiliki 2 (dua) masukan, 2 (dua) keluaran dan 2 (dua) peubah keadaan dimodelkan dengan bagan kotak sebagai berikut:



(1) (*10 point*) Tentukan **<u>dimensi</u>** matrix **A**, **B**, **C** dan **D** dari Model Ruang Keadaan yang dibangun dari bagan kotak di atas !
(2) (*15 point*) Tentukan Model Ruang Keadaan dari kendalian tersebut di atas!
(3) (*10 point*) Tentukan nilai-nilai eigen dari matrix **A**, apakah kendalian ini stabil?
(4) *(10 point)* Jika akan dirancang Sistem Kendali dengan Umpan Balik Peubah Keadaan sehingga diperoleh matrix **A** = [**A + BK**], tentukan **<u>dimensi</u>** *gain-matrix* **K** !
(5) *(10 point) Untuk* dimensi *gain-matrix* **K** seperti itu, berapa penguat diperlukan untuk membangun sistem kendali dengan matrix **A** = [**A + BK**]? Gambarkan penempatan masing-masing penguat pada bagan kotak di atas !
(6) (*10 point*) Tentukanlah *gain-matrix* **K** agar nilai-nilai eigen matrix **A** = [**A + BK**] menjadi nilai eigen kembar $\lambda_1 = \lambda_2 = -1$