

BAB V

KESIMPULAN

Dari hasil perhitungan dan simulasi, dapat diambil kesimpulan, bahwa :

1. Sebelum adanya pengendali, pesawat CHARLIE mempunyai karakteristik tidak stabil, karena ada nilai eigen yang positif ($\lambda_{3,4} = 0.0006 \pm 0.0512i$).
2. Pesawat CHARLIE dapat dikontrol (*controllability*) dan dapat diamati (*observability*) secara lengkap, karena matriks *controllability* dan matriks *observability* mempunyai *full rank* yaitu 4.
3. Setelah menggunakan pengendali dengan metoda *decoupling* gerakan pesawat sangat stabil, karena *output w* dapat mengikuti *set-point* setelah sekitar 12 detik, dan *output q* dapat mengikuti *set-point* setelah sekitar 14 detik.

