

PEMODELAN DAN SIMULASI PENGENDALI *HYBRID SLIDING MODE CONTROL* DAN PID UNTUK PENGENDALIAN KECEPATAN MOTOR INDUKSI 3 FASA DENGAN VARIASI 8 PERUBAHAN BEBAN DAN GANGGUAN

TUGAS AKHIR

Diajukan Sebagai Salah Satu Syarat untuk Memperoleh Gelar Sarjana Teknik pada Jurusan Teknik Elektro Fakultas Sains dan Teknologi



oleh :

DIMAS CARLES SAPUTRA
11355103432

**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS ISLAM NEGERI SULTAN SYARIF KASIM RIAU
PEKANBARU
2018**