



**APLIKASI KENDALI OPTIMAL DENGAN METODE
LINEAR QUADRATIC REGULATOR (LQR) UNTUK
 PENGENDALIAN POSISI PADA SISTEM
*MAGNETIC LEVITATION BALL***

TUGAS AKHIR

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



oleh :
ELSI NOVIANTI
11355203832

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

2017

- Hak Cipta Diindungi Undang-Undang
1. Dilarang mengutip sebagian atau seluruh karya tulis ini tanpa mencantumkan dan menyebutkan sumber:
 - a. Pengutipan hanya untuk kepentingan pendidikan, penelitian, penulisan karya ilmiah, penyusunan laporan, penulisan kritik atau tinjauan suatu masalah.
 - b. Pengutipan tidak merugikan kepentingan yang wajar UIN Suska Riau.
 2. Dilarang mengumumkan dan memperbanyak sebagian atau seluruh karya tulis ini dalam bentuk apapun tanpa izin UIN Suska Riau.