

**DESAIN KENDALI OPTIMAL *LINEAR QUADRATIC REGULATOR*
(LQR)-PID PADA MOTOR INDUKSI TIGA FASA UNTUK
PENGENDALIAN KECEPATAN**

TUGAS AKHIR

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



Oleh :

MUHAMAD TAUFIQ

11255103081

JURUSAN TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI

UNIVERSITAS ISLAM NEGERI SULTAN SYARIF KASIM RIAU

PEKANBARU

2017