

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI METODE LQR
(*LINIEAR QUADRATIC REGULATOR*) UNTUK SISTEM
SUSPENSI AKTIF PADA MODEL $\frac{1}{2}$ SEPEDA MOTOR
(*DESIGN AND IMPLEMENTATION OF LQR (LINIEAR
QUADRATIC REGULATOR) METHODS FOR ACTIVE
SUSPENSION SYSTEM ON $\frac{1}{2}$ MOTORCYCLE MODEL*)**

TUGAS AKHIR

Oleh

GINANJAR ANUGERAH WIJAYA

1105120046

Program Studi S1 – Teknik Elektro



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2019