PEMODELAN DAN SIMULASI KENDALI LINEAR QUADRATIC REGULATOR PADA PROTOTYPE SOLAR TRACKER DUAL-AXIS

MODELING AND CONTROL SIMULATION OF LINEAR QUADRATIC REGULATOR ON DUAL-AXIS SOLAR TRACKER PROTOTYPE

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada

Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

Listya Lokeswara

1102172181

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2022