

**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



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2022