

PROYEK AKHIR
PERANCANGAN SISTEM KENDALI LINEAR QUADRATIC
REGULATOR (LQR) PADA AUTONOMOUS UNDERWATER
VEHICLE (AUV)

DESIGN CONTROL SYSTEM OF LINEAR QUADRATIC REGULATOR (LQR)
FOR AUTONOMOUS UNDERWATER VEHICLE (AUV)



ANDRI KHOIRUL HUDA

20/460861/SV/17942

PROGRAM STUDI DIPLOMA TEKNOLOGI REKAYASA
INSTRUMENTASI DAN KONTROL
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA

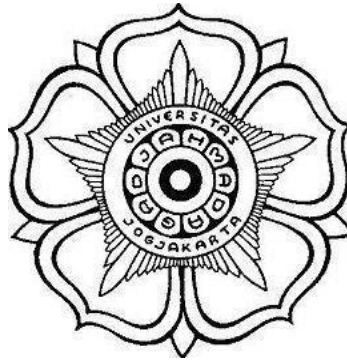
2022

HALAMAN JUDUL
LAPORAN TUGAS AKHIR

**PERANCANGAN SISTEM KENDALI LINEAR QUADRATIC REGULATOR
(LQR) PADA AUTONOMOUS UNDERWATER VEHICLE (AUV)**

***DESIGN CONTROL SYSTEM OF LINEAR QUADRATIC REGULATOR (LQR)
FOR AUTONOMOUS UNDERWATER VEHICLE (AUV)***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh gelar Sarjana Terapan
Teknik pada Program Studi Diploma IV Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan
Kontrol



ANDRI KHOIRUL HUDA
20/460861/SV/17942
PROGRAM STUDI DIPLOMA TEKNOLOGI REKAYASA
INSTRUMENTASI DAN KONTROL
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2022