

LAPORAN PROYEK AKHIR
KONTROL *TWO WHEELED CARRIER ROBOT* DENGAN *METODE LINEAR*
***QUADRATIC REGULATOR* (LQR)**



Disusun oleh:

KUSUMA CAHYA PAMUNGKAS

19/41161/SV/16513

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

2024

LEMBAR PENGESAHAN


Judul : KONTROL *TWO WHEELED CARRIER ROBOT* DENGAN
METODE *LINEAR QUADRATIC REGULATOR* (LQR)
Nama : Kusuma Cahya Pamungkas
Program Studi : Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol
Pembimbing : Jans Hendry, S.T., M.Eng.
Waktu Ujian : Senin, 08 Juli 2024, Pukul 10:00, Ruang CM 103, Lt. 1

Telah dipertanggungjawabkan dan diuji oleh Tim Penguji serta disetujui dan disahkan
Sebagai syarat kelengkapan studi jenjang Sarjana Terapan
Program Studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol
Sekolah Vokasi Universitas Gadjah Mada


Yogyakarta, 08 Juli 2024

Tim Penguji

Ketua


Wijayanti Dwi Astuti, S.Si., M.Sc., Ph.D.
NIP. 111198906201608201

Sekretaris


Jans Hendry, S.T., M.Eng.
NIP. 111198501202001101


Anggota


Dr. Fahmizal, S.T., M.Sc.
NIP. 111198807201609101

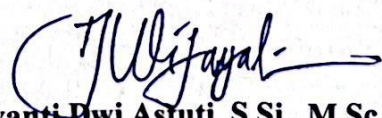
Mengetahui,

Ketua Departemen Teknik Elektro dan
Informatika




Nur Rohman Rosvid, S.T., M.T., D.Eng.
NIP. 111197510201206101

Ketua Program Studi Teknologi
Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol


Wijayanti Dwi Astuti, S.Si., M.Sc., Ph.D.
NIP. 111198906201608201