

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI KONTROL OPTIMAL LINEAR  
QUADRATIC REGULATOR (LQR) PADA MOTOR DC DENGAN  
IDENTIFIKASI AUTO REGRESSIVE EXOGENEOUS (ARX)**

*( DESIGN AND IMPLEMENTATION OF LINEAR QUADRATIC  
REGULATOR (LQR) OPTIMAL CONTROL ON DC MOTOR WITH AUTO  
REGRESSIVE EXOGENEOUS (ARX) IDENTIFICATION )*

**TUGAS AKHIR**

Disusun dalam rangka memperoleh gelar Sarjana pada Program Sarjana (S1)  
Teknik Elektro Universitas Telkom

**ANGGA PRASETYO NARWANTO**

**1105101067**



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO  
UNIVERSITAS TELKOM  
BANDUNG  
2014**