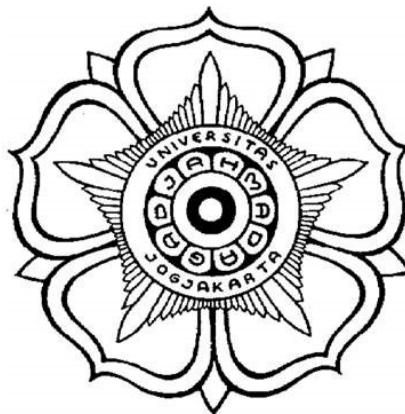


TESIS

**SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN MENAIKI
TANGGA PADA ROBOT *HUMANOID* MENGGUNAKAN
PENDEKATAN *LINEAR INVERTED PENDULUM MODEL*
DAN *ZERO MOMENT POINT***

***STAIRS CLIMBING STABILITY CONTROL ON HUMANOID
ROBOT BASED ON LINEAR INVERTED PENDULUM MODEL
AND ZERO MOMENT POINT***



M RIDHO FUADIN

20/466421/PPA/05987

**PROGRAM MAGISTER ILMU KOMPUTER
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2021