



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN MENAIKI TANGGA PADA ROBOT HUMANOID
MENGGUNAKAN PENDEKATAN
LINEAR INVERTED PENDULUM MODEL DAN ZERO MOMENT POINT
M RIDHO FUADIN, Dr. Andi Dharmawan, S.Si, M.Cs.; Dr. Danang Lelono, S.Si., M.T.

Universitas Gadjah Mada, 2021 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

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**