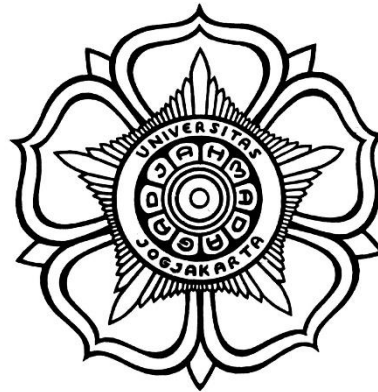


SKRIPSI

SISTEM KENDALI ROBOT HUMANOID DALAM MENGANTISIPASI GAYA DORONG SAAT BERJALAN DENGAN STRATEGI TUMIT DAN MELANGKAH

BACKSIDE - PUSH RECOVERY HUMANOID WALKING ROBOT BY STEPPING CONTROL



NIAS ANANTO

18/427503/PA/18463

**PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2022