



UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

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

NIAS ANANTO, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.;Muhammad Auzan, S.Si., M.Cs.

Universitas Gadjah Mada, 2022 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

## 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