



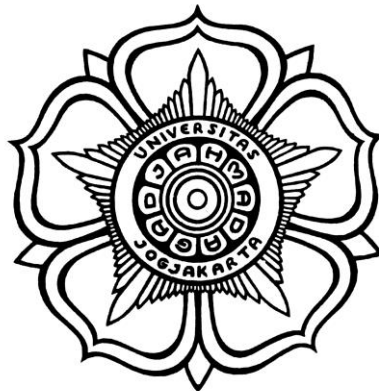
UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

**Sistem Kendali Keseimbangan Statis pada Robot Quadruped Menggunakan Reinforcement Learning**  
HIDAYAT EKO SAPUTRO, Prof. Dra. Sri Hartati, M.Sc., Ph.D.; Ilona Usuman, S.Si., M.Kom.  
Universitas Gadjah Mada, 2022 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

## SKRIPSI

### **SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN STATIS PADA ROBOT *QUADRUPED* MENGGUNAKAN *REINFORCEMENT LEARNING***

### ***STATIC BALANCE CONTROL SYSTEM ON QUADRUPED ROBOT USING REINFORCEMENT LEARNING***



HIDAYAT EKO SAPUTRO  
18/424118/PA/18223

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI  
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA  
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA  
2022**



UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

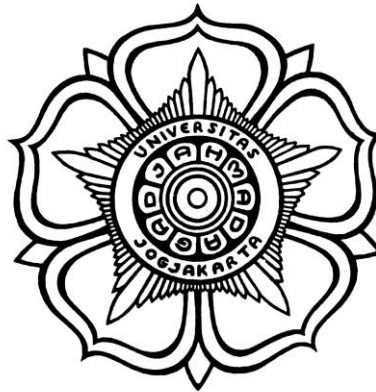
**Sistem Kendali Keseimbangan Statis pada Robot Quadruped Menggunakan Reinforcement Learning**  
HIDAYAT EKO SAPUTRO, Prof. Dra. Sri Hartati, M.Sc., Ph.D.; Ilona Usuman, S.Si., M.Kom.  
Universitas Gadjah Mada, 2022 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

## SKRIPSI

### **SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN STATIS PADA ROBOT QUADRUPED MENGGUNAKAN REINFORCEMENT LEARNING**

### ***STATIC BALANCE CONTROL SYSTEM ON QUADRUPED ROBOT USING REINFORCEMENT LEARNING***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat Sarjana Sains  
Program Studi Elektronika dan Instrumentasi



HIDAYAT EKO SAPUTRO  
18/424118/PA/18223

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI  
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA  
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA  
2022**