

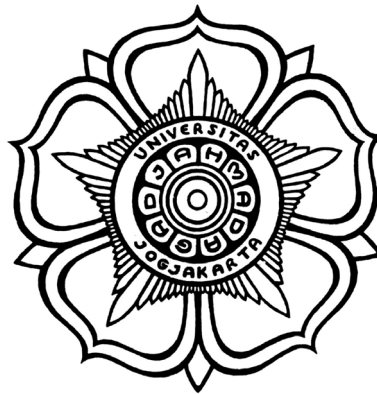


UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Sistem Kendali Kecepatan Jalan Robot Humanoid Ketika Berjalan Lurus Menggunakan LQR
MUH MAHATMA KAWAKIBI, Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs., Dr; Muhammad Auzan, S.Si., M.Cs
Universitas Gadjah Mada, 2022 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

USULAN PENELITIAN S1

**SISTEM KENDALI KECEPATAN JALAN ROBOT
HUMANOID KETIKA BERJALAN LURUS
MENGUNAKAN LQR**



MUH MAHATMA KAWAKIBI

18/427495/PA/18455

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

2022