



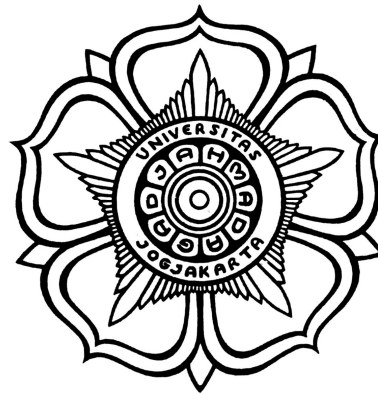
UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Sistem Kendali Keseimbangan Robot Quadruped Saat Berjalan Naik dan Turun Tangga
CHRISTOPHORUS G W, Muhammad Auzan, S.Si., M.Cs. ; Andi Dharmawan, S.Si, M.Cs., Dr.
Universitas Gadjah Mada, 2022 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

SKRIPSI

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN ROBOT *QUADRUPED* SAAT BERJALAN NAIK TURUN TANGGA

BALANCE CONTROL SYSTEM FOR QUADRUPED ROBOT WHEN CLIMBING UP AND DOWN STAIRS



CHRISTOPHORUS GALANG WIJANARKO

18/427488/PA/18448

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

2022