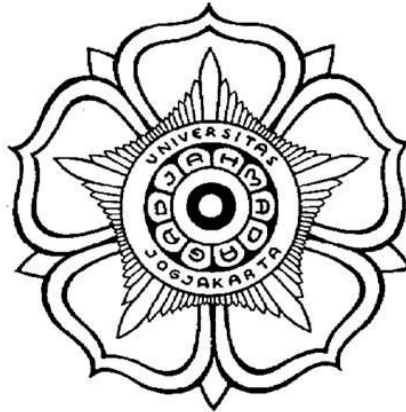


SKRIPSI

**KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN ROBOT *HUMANOID*
KETIKA BERHENTI MENDADAK MENGGUNAKAN LQR**

***EMERGENCY STOP STABILIZATION CONTROL ON WALKING
HUMANOID ROBOT USING LINEAR QUADRATIC REGULATOR METHOD***



OPHELIA KENES RAHARDANTE

17/409379/PA/17686

**PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2022**