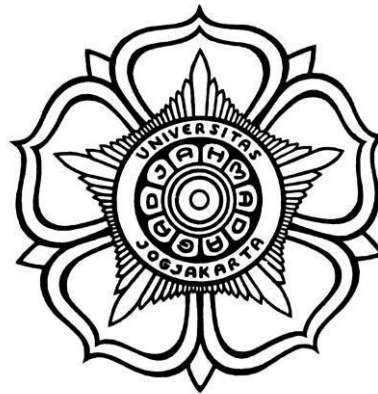


SKRIPSI

SISTEM KENDALI ZMP ROBOT *HUMANOID* DENGAN METODE LQR
UNTUK MENGURANGI KEMIRINGAN JALAN ROBOT

*HUMANOID ROBOT ZMP CONTROL SYSTEM WITH LQR METHOD TO
REDUCE ROBOT ROAD TILT*



AGUNG PUJI RAHARJO

19/442364/PA/19113

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

2023

SKRIPSI

**SISTEM KENDALI ZMP ROBOT HUMANOID DENGAN METODE LQR
UNTUK MENGURANGI KEMIRINGAN JALAN ROBOT**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Agung Puji Raharjo

19/442364/PA/19113

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji

pada tanggal 20 Juni 2023

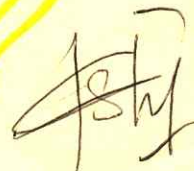
Susunan Tim Penguji

Mengetahui,
a.n. Dekan FMIPA UGM
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran
dan Kemahasiswaan

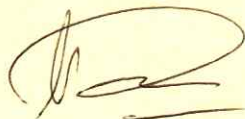
Prof. Drs. Roto, M.Eng., Ph.D.
NIP. 196711171993031020



Danang Lelono, S.Si, M. T.,Dr.
Ketua Penguji



Ilona Usuman, S.Si., M.Kom., Ph.D.
Anggota Penguji



Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs., Dr.
Pembimbing Pertama



Muhammad Auzan, S.Si., M.Cs.
Pembimbing Kedua