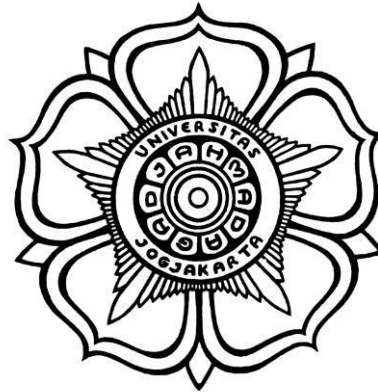


SKRIPSI

**RANCANGAN POLA BERJALAN BELOK MENGGUNAKAN ZMP
SEBAGAI ACUAN KESEIMBANGAN ROBOT HUMANOID**

***TURNING PATTERN DESIGN USING ZMP AS A REFERENCE FOR
HUMANOID ROBOT BALANCE***



FEBY RASYADA ZOLA
19/439107/PA/18930

**PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA YOGYAKARTA
2023**

SKRIPSI

**RANCANGAN POLA BERJALAN BELOK MENGGUNAKAN ZMP SEBAGAI
ACUAN KESEIMBANGAN ROBOT HUMANOID**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Feby Rasyada Zola

19/439107/PA/18930

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji
pada tanggal 19 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




Idham Ananta Timur, ST. M.Kom
Ketua Penguji



Yohanes Suyanto, Dr
Anggota Penguji



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



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