

SKRIPSI

**KENDALI KESEIMBANGAN ROBOT *HUMANOID* SAAT BERJALAN
MUNDUR MENGGUNAKAN LQR**

***HUMANOID ROBOT BALANCE CONTROL WHEN WALKING
BACKWARDS USING LQR***



MUHAMMAD ARSYI

20/459181/PA/19842

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

2023

SKRIPSI

**KENDALI KESEIMBANGAN ROBOT HUMANOID SAAT BERJALAN
MUNDUR MENGGUNAKAN LQR**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

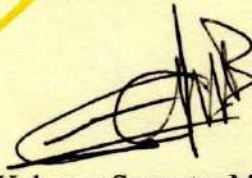
Muhammad Arsyi
20/459181/PA/19842

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji
pada tanggal 29 Mei 2024

Susunan Tim Penguji



Triyogatama Wahyu Widodo ,S.Kom, M.Kom
Ketua Penguji



Dr. Yohanes Suyanto, M.I.Kom.
Anggota Penguji



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

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



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