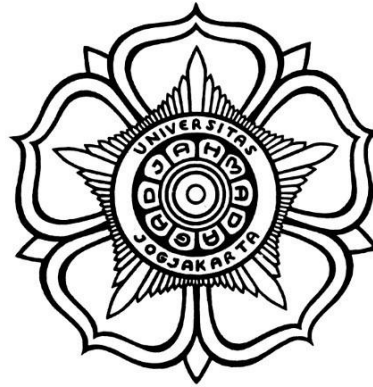


SKRIPSI

ANALISIS KESEIMBANGAN *GAIT WALK* DAN *GAIT TROT* PADA ROBOT *QUADRUPED* BERDASARKAN SUDUT *ATTITUDE*

ANALYSIS OF GAIT WALK AND GAIT TROT BALANCE IN QUADRUPED ROBOT BASED ON ATTITUDE ANGLE



SUKMA NURUL IZZAH
20/459188/PA/19849

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

2024

SKRIPSI

**ANALISIS KESEIMBANGAN GAIT WALK DAN GAIT TROT PADA ROBOT
QUADRUPED BERDASARKAN SUDUT ATTITUDE**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Sukma Nurul Izzah

20/459188/PA/19849

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji

pada tanggal 21 Juni 2024

Susunan Tim Penguji

Mengetahui,
a.n. Dekan FMIPA UGM
Wakil Dekan Bidang Alumni, Kerjasama
dan Inovasi

Dr. Fajar Adhikaryo, S.Si., M.Si.
NIP. 197605132002121002

Prof. Drs. Agus Harjoko, M.Sc., Ph.D
Ketua Penguji

Drs. Abdul Ro'uf, M.I.Kom
Anggota Penguji

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

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