Sistem Kendali Keseimbangan pada Robot Berkaki Empat dalam Berjalan Menaiki Tangga dengan Metode
Fuzzy
Hendrikus Yuniar Ardi, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

LAPORAN TESIS

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN PADA ROBOT BERKAKI EMPAT DALAM BERJALAN MENAIKI TANGGA DENGAN METODE FUZZY

BALANCE CONTROL SYSTEM ON QUADRUPED ROBOT IN WALKING UP STAIRS WITH FUZZY METHOD

Oleh:

HENDRIKUS YUNIAR ARDI

22/501060/PPA/06377

PROGRAM MAGISTER ILMU KOMPUTER

DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA

FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2026

Sistem Kendali Keseimbangan pada Robot Berkaki Empat dalam Berjalan Menaiki Tangga dengan Metode
Fuzzy
Hendrikus Yuniar Ardi, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

LAPORAN TESIS

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN PADA ROBOT BERKAKI EMPAT DALAM BERJALAN MENAIKI TANGGA DENGAN METODE FUZZY

BALANCE CONTROL SYSTEM ON QUADRUPED ROBOT IN WALKING UP STAIRS WITH FUZZY METHOD

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat

Master of Computer Science

Oleh:

HENDRIKUS YUNIAR ARDI

22/501060/PPA/06377

PROGRAM MAGISTER ILMU KOMPUTER

DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA

FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2026

UNIVERSITAS GADJAH MADA
Sistem Kendali Keseimbangan pada Robot Berkaki Empat dalam Berjalan Menaiki Tangga dengan Metode Fuzzy
Hendrikus Yuniar Ardi, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

HALAMAN PENGESAHAN

TESIS

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN PADA ROBOT BERKAKI EMPAT DALAM BERJALAN MENAIKI TANGGA DENGAN METODE FUZZY

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

HENDRIKUS YUNIAR ARDI
22/501060/PPA/06377

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji
pada tanggal
28 Juli 2026

Susunan Dewan Penguji

Pembimbing Utama

Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.
NIP. : 198409142012121001

Ketua Dewan Penguji

Dr. Dyah Aruming Tyas, S.Si.
NIP. : 111199103202102O1

Anggota

Dr. Danang Lelono, S.Si., M.T
NIP. : 19670517 1998 03 1 001

Anggota

Prof. Dr. Ir. Jazi Eko Istiyanto, M.Sc.
NIP. : 19611018 1988 03 1 001

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

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

Tesis ini telah diterima sebagai salah satu persyaratan
untuk memeperoleh gelar *Master of Computer Science*
Tanggal, 28 Juli 2026

Dr. Agus Sihabuddin, S.Si., M.Kom.
a.n. Ketua Program Studi Magister Ilmu Komputer
Sekretaris Program Studi