



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN ROBOT HUMANOID PADA PERMUKAAN BIDANG
MIRING

QAID ANWARUDDIN L, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.

Universitas Gadjah Mada, 2018 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

SKRIPSI

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN ROBOT *HUMANOID* PADA PERMUKAAN BIDANG MIRING

HUMANOID ROBOT WALKING CONTROL ON INCLINED PLANES



QAID ANWARUDDIN LADITAMASGUSDI

14/366917/PA/16274

PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI

DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA

FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2018



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN ROBOT HUMANOID PADA PERMUKAAN BIDANG
MIRING
QAID ANWARUDDIN L, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.

Universitas Gadjah Mada, 2018 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

SKIRPSI

SISTEM KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN ROBOT *HUMANOID* PADA PERMUKAAN BIDANG MIRING

HUMANOID ROBOT WALKING CONTROL ON INCLINED PLANES

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat
Sarjana Sains Program S1 Studi Elektronika dan Instrumentasi



QAID ANWARUDDIN LADITAMASGUSDI

14/366917/PA/16274

PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2018