

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

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