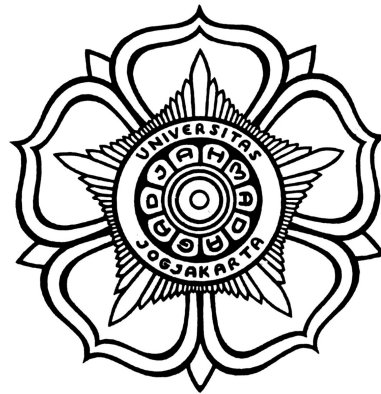


SKRIPSI

**SISTEM KENDALI ROBOT *HUMANOID* DALAM MENGATASI GAYA
DORONG DARI BELAKANG DENGAN MELANGKAH**

***BACKSIDE - PUSH RECOVERY HUMANOID ROBOT CONTROL SYSTEM
BY STEPPING***



ILHAM NUR AHMAD

14/366908/PA/16270

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

2018