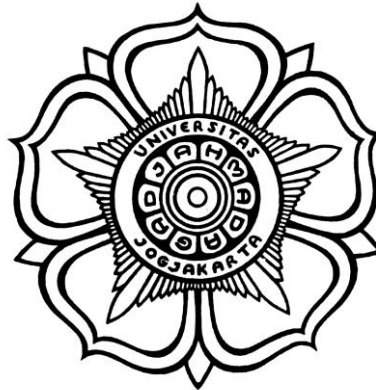


SKRIPSI
SISTEM KENDALI ROBOT HUMANOID PADA SAAT BERJALAN
BELOK

HUMANOID ROBOT TURNING CONTROL

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



CURIE HABIBA
14/364111/PA/15897

PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2019