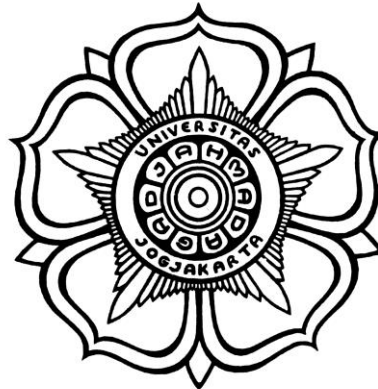


SKRIPSI

**KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN MENURUN ROBOT *HUMANOID*
DI BIDANG MIRING MEGGUNAKAN LQR**

HUMANOID ROBOT WALKING CONTROL ON SLOPE USING LQR



DEFFA RAHADIYAN

15/383127/PA/16787

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

2019

SKRIPSI

**KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN MENURUN ROBOT *HUMANOID*
DI BIDANG MIRING MEGGUNAKAN LQR**

HUMANOID ROBOT WALKING CONTROL ON SLOPE USING LQR

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat

Sarjana Sains Program S1 Studi Elektronika dan Instrumentasi



DEFFA RAHADIYAN

15/383127/PA/16787

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

2019



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

**KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN MENURUN ROBOT HUMANOID DI BIDANG MIRING
MEGGUNAKAN LQR**

DEFFA RAHADIYAN, Dr. Agfianto Eko Putra, M.Si.; Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.

Universitas Gadjah Mada, 2019 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>