



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Desain dan Implementasi Sistem Kendali pada Robot Humanoid: Algoritma Antijatuh Terhadap Sumbu Y:
Pengendali Dasar
BAGASKARA P P, Muhammad Faris, S.T., M.Sc.; Dr. Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng.
Universitas Gadjah Mada, 2020 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

DESAIN DAN IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI PADA ROBOT HUMANOID: ALGORITMA ANTIJATUH TERHADAP SUMBU Y: PENGENDALI DASAR

C-400/500



Disusun oleh:

Bagaskara Primasty Putra 16/394923/TK/44215

Gabrielle Satya Mahardika 16/399886/TK/44900

DOKUMENTASI SKRIPSI CAPSTONE PROJECT

PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO

DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI INFORMASI

FAKULTAS TEKNIK UNIVERSITAS GADJAH MADA

2019