

**DESAIN DAN IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI  
PADA ROBOT HUMANOID:  
ALGORITMA ANTIJATUH TERHADAP SUMBU Y:  
PENGENDALI DASAR  
C-400/500**



**Disusun oleh:**

**Bagaskara Primastya 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**