

**DESAIN DAN IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI
PADA ROBOT HUMANOID:
ALGORITMA ANTIJATUH TERHADAP SUMBU Y:
OPTIMASI 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