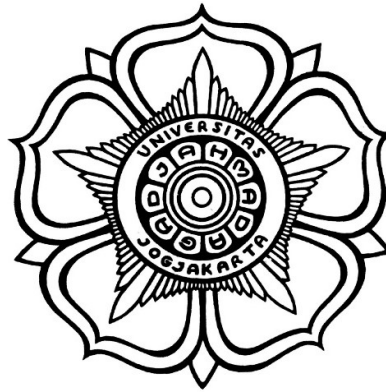


SKRIPSI

SISTEM KENDALI TINGKAH LAKU BANGUN ROBOT HUMANOID DARI POSISI TERJATUH HINGGA BERDIRI MENGUNAKAN JARINGAN SARAF TIRUAN

CONTROL SYSTEM OF GET UP FROM FALLING TO STANDING BEHAVIOR ON HUMANOID ROBOT USING ARTIFICIAL NEURAL NETWORK



ALJOVAN MAGYARSA PUTRA
16/393997/PA/17088

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2021**