



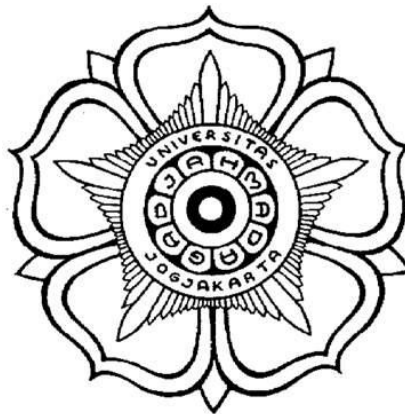
UNIVERSITAS
GADJAH MADA

KENDALI KESTABILAN BERJALAN ROBOT QUADRUPED PADA PERMUKAAN YANG TIDAK RATA
PRADIPTA RATU K, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs; Nur Achmad Sulisty Putro, S.Si., M.Cs
Universitas Gadjah Mada, 2021 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

SKRIPSI

**KENDALI KESTABILAN BERJALAN ROBOT *QUADRUPED* PADA
PERMUKAAN YANG TIDAK RATA**

***WALKING STABILITY CONTROL OF QUADRUPED ROBOT ON UNEVEN
TERRAIN***



PRADIPTA RATU KINASIH

16/398422/PA/17383

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

2021