

**LAPORAN TUGAS AKHIR**

**OPTIMASI KENDALI KESEIMBANGAN *ROBOT HUMANOID* PADA KEADAAN  
SIAGA DAN BERJALAN MENGGUNAKAN PENGENDALI PD**

***OPTIMIZATION OF CONTROL BALANCE HUMANOID ROBOT AT STANDBY AND  
WALKING CONDITION USING PD CONTROLLER***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat

Ahli Madya Elektronika dan Instrumentasi



**MUHAMMAD HANGLEKIR SENSUSIPUTRA**

**13/355077/SV/04952**

**PROGRAM STUDI DIPLOMA ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI**

**DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA**

**SEKOLAH VOKASI**

**UNIVERSITAS GADJAH MADA**

**YOGYAKARTA**

**2016**