

LAPORAN TUGAS AKHIR

KENDALI *HEXAPOD* MENGGUNAKAN ALGORITME GERAK

***TRIPOD GAIT* UNTUK PEMANTAUAN JARAK JAUH**

“Control of Hexapod Using Tripod Gait Motion Algorithm

For Remote Monitoring”



RIZA NURFAISAL AL IKHSAN

13/345055/SV/03566

PROGRAM STUDI DIPLOMA ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI

DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA

SEKOLAH VOKASI

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2016

LAPORAN TUGAS AKHIR

KENDALI *HEXAPOD* MENGGUNAKAN ALGORITME GERAK

***TRIPOD GAIT* UNTUK PEMANTAUAN JARAK JAUH**

“Control of Hexapod Using Tripod Gait Motion Algorithm

For Remote Monitoring”

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat

Ahli Madya Elektronika dan Instrumentasi



RIZA NURFAISAL AL IKHSAN

13/344055/SV/03566

PROGRAM STUDI DIPLOMA ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI

DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA

SEKOLAH VOKASI

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2016