

SKRIPSI

**SISTEM KENDALI ROBOT HUMANOID KETIKA BERJALAN
MENGGUNAKAN KONSEP PENDULUM TERBALIK**

***WALKING CONTROL SYSTEM OF HUMANOID ROBOT USING
INVERTED PENDULUM***



MUHAMMAD AUZAN

13/349631/PA/15526

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

2017