

SKRIPSI

**KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN ROBOT *HUMANOID* UNTUK
PERUBAHAN KEMIRINGAN LINTASAN MENGGUNAKAN LQR**

***HUMANOID ROBOT WALKING CONTROL FOR SLOPE CHANGE
OF TRACK USING LQR***



SHINTA MURTI PUSPITASARI

16/398424/PA/17385

**PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2021

SKRIPSI

**KENDALI KESEIMBANGAN BERJALAN ROBOT HUMANOID UNTUK
PERUBAHAN KEMIRINGAN LINTASAN MENGGUNAKAN LQR**

***HUMANOID ROBOT WALKING CONTROL FOR SLOPE CHANGE
OF TRACK USING LQR***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat
Sarjana Sains Program Studi S1 Elektronika dan Instrumentasi



SHINTA MURTI PUSPITASARI

16/398424/PA/17385

**PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2021