



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Kendali Keseimbangan Berjalan Robot Humanoid untuk Perubahan Kemiringan Lintasan

Menggunakan LQR

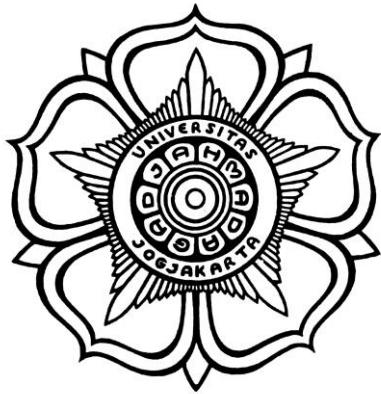
SHINTA MURTI P, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.; Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T.

Universitas Gadjah Mada, 2021 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

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



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Kendali Keseimbangan Berjalan Robot Humanoid untuk Perubahan Kemiringan Lintasan

Menggunakan LQR

SHINTA MURTI P, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.; Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T.

Universitas Gadjah Mada, 2021 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

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