

SKRIPSI

**KENDALI BERJALAN ROBOT *HUMANOID* SEBAGAI PENDUKUNG
KETEPATAN *ODOMETRY* MENGGUNAKAN PID, LQR, DAN
ALGORITME *SWING PLANNING***

***HUMANOID ROBOT WALKING CONTROL TO SUPPORT ODOMETRY
USING PID,LQR,AND SWING PLANNING ALGORITHM***



REYHAN IBNU ARR'A'AF

17/409382/PA/17689

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

2021