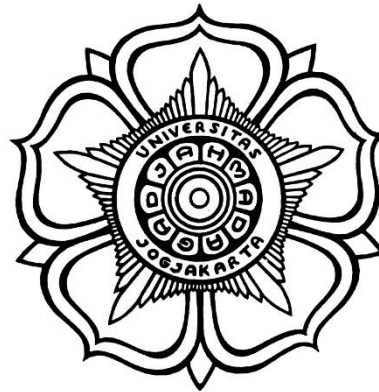


SKRIPSI

KENDALI KESEIMBANGAN ROBOT *HUMANOID* KETIKA MENENDANG BOLA MENGGUNAKAN LQR DAN KURVA *BEZIER*

STABILITY CONTROL ON KICKING A BALL HUMANOID ROBOT BASED ON LQR AND BEZIER CURVE



RAHMAD FIKRI RAMADHAN

17/409380/PA/17687

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

YOGYAKARTA

2021