

	<b>UNIVERSITAS TELKOM</b>	No. Dokumen	ITT-AK-FEK-PTT-FM-004/001
	<b>Jl. Telekomunikasi No. 1 Ters. Buah Batu Bandung 40257</b>	No. Revisi	00
	<b>FORMULIR LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR</b>	Berlaku efektif	02 Mei 2011

## LEMBAR PENGESAHAN

### TUGAS AKHIR

Desain dan Implementasi Metode *Inverse Kinematics* dan *Sine Pattern* untuk Kontrol Gerak pada  
*Autonomous Quadruped Robot*

*Design and Implementation Inverse Kinematics and Sine Pattern Methods for Locomotion Control  
on Autonomous Quadruped Robot*

Telah disetujui dan disahkan sebagai Tugas Akhir II Program Studi S1 Sistem Komputer  
Fakultas Elektro dan Komunikasi  
Universitas Telkom

**Aditya Hidayat**

**1104120110**

Bandung, Agustus 2016

Menyetujui,

Pembimbing 1



**Agung Nugroho Jati, ST, MT.**

**NIP. 10880616-1**

Pembimbing 2



**Randy Erfa Saputra, ST, MT.**

**NIP. 15871706-1**