

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI KENDALI
LINGKAR TERTUTUP *GAIT* ROBOT *HEXAPOD*
UNTUK MENDETEKSI, MENAIKI DAN MENURUNI
TANGGA**

***DESIGN AND IMPLEMENTATION OF HEXAPOD GAIT CLOSE-
LOOP CONTROL FOR DETECTING, ASCENDING AND
DESCENDING STAIRS***

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat menyelesaikan
Program Studi S1 Teknik Fisika

Disusun Oleh:

NICHOLAS FERDIAN LAWRENCE

1104170105



**Universitas
Telkom**

**JURUSAN TEKNIK FISIKA
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG**

2021