

DAFTAR ISTILAH

1. *Coxa* : posisi segmen ‘pangkal paha pada robot.
2. *Femur*: posisi segmen ‘paha’ pada robot.
3. *Tibia*: posisi segmen ‘ujung kaki’ pada robot.
4. *Joint*: penghubung sendi pada robot.
5. Regresi: metode untuk menentukan hubungan sebab-akibat antara satu variabel dengan variabel yang lain.
6. *End-of-effector*: koordinat ujung aktuator yang bersentuhan langsung dengan permukaan benda asing (tidak tersusun pada bagian robot).
7. *Gait pattern*: pola langkah kaki.
8. *Rise Time T_r* : waktu yang dibutuhkan respon mencapai *setpoint*
9. *Damping ratio ζ* : rasio peredaman respon
10. *Settling Time $T_{s2\%}$* : waktu yang dibutuhkan untuk menyampai keadaan yang diinginkan oleh *setpoint* dengan toleransi osilasi sebesar 2%
11. *Percent Overshoot %OS* : besar persentase respon melebihi *setpoint*
12. *Steady-state error e_{ss}* : eror pada saat respon mencapai keadaan stabil tidak mencapai *setpoint*.
13. *Setpoint* : posisi yang diinginkan untuk mencapai kestabilan.
14. Osilasi: keadaan respon bergerak secara berulang kali.
15. *Pitch* : sumbu putar terhadap sumbu x.
16. *Roll* : sumbu putar terhadap sumbu y.
17. *Yaw* : sumbu putar terhadap sumbu z.
18. *Time sample T_s* : sampel waktu dalm satu cuplikan diskrit.