

**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**