



**UNIVERSITAS DIPONEGORO**

**SIMULASI, ANIMASI DAN PENERAPAN SISTEM *ADAPTIVE CONTROL* PADA FASE *SWING LEG* UNTUK ROBOT BERKAKI  
(*BIPED WALKING ROBOT*)**

**TUGAS AKHIR**

**FARIKA TONO PUTRI**

**L2E007034**

**FAKULTAS TEKNIK**

**JURUSAN TEKNIK MESIN**

**SEMARANG**

**DESEMBER 2012**