

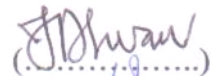
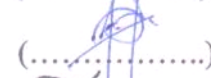
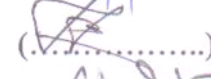

HALAMAN PENGESAHAN

Tugas Sarjana ini diajukan oleh :
NAMA : FARIKA TONO PUTRI
NIM : L2E 007 034
Jurusan/Program Studi : TEKNIK MESIN
Judul Skripsi : Simulasi, Animasi dan Penerapan *Adaptive Control* pada Fase *Swing Leg* untuk Robot Berkaki (*Biped Walking Robot*)

Telah berhasil dipertahankan di hadapan Tim Penguji dan diterima sebagai bagian persyaratan yang diperlukan untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Jurusan Teknik Mesin, Fakultas Teknik, Universitas Diponegoro.

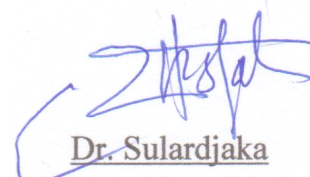
TIM PENGUJI

Pembimbing I : Joga Dharma Setiawan, B.Sc., M.Sc., Ph.D.
Pembimbing II : Dr. Eng. Munadi, ST., MT.
Penguji : Dr. Susilo Adi Widyanto, ST., MT.
Penguji : Dr. MSK.Tony Suryo Utomo, ST.

()
()
()
()

Semarang, 14 Desember 2012

Ketua Jurusan Teknik Mesin


Dr. Sulardjaka

NIP. 197104201998021001