

## HALAMAN TUGAS SARJANA

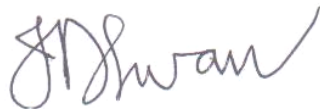
Diberikan kepada :  
Nama : Farika Tono Putri  
N I M : L2E007034  
Pembimbing : Joga Dharma Setiawan, B.Sc., M.Sc., Ph.D  
Co. Pembimbing : Dr. Eng. Munadi, ST, MT  
Jangka waktu : 12 (dua belas) bulan  
Judul : Simulasi, Animasi dan Penerapan Sistem *Adaptive Control* pada Fase *Swing Leg* untuk Robot Berkaki (*Biped Walking Robot*)  
Isi tugas :

1. Mensimulasikan *plant* dan sistem *adaptive control* pada fase *swing leg* untuk robot berkaki (*biped walking robot*).
2. Memvisualisasikan gerakan *swing leg* berdasarkan persamaan dan berdasarkan kondisi awal pada *swing leg* dengan menggunakan animasi pada *software*.

Semarang, Desember 2012

Pembimbing,

Co. Pembimbing,



Joga Dharma Setiawan, B.Sc., M.Sc., Ph.D.

NIP. 196 811 102 005 011 001



Dr. Eng. Munadi, ST, MT.

NIP. 197 706 012 003 121 004