

KATA PENGANTAR



Puja dan puji syukur penulis panjatkan kehadirat Allah SWT atas segala limpahan rahmat dan karunia-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir ini dengan judul “**Perancangan dan Implementasi *Automated Guided Vehicle (Agv) dengan Sistem Pengendali Arah pada Roda Depan Menggunakan Sistem *Fuzzy Logic****” dengan baik. Tugas akhir ini disusun penulis untuk salah satu syarat kelulusan pada program studi Teknik Elektro Universitas Telkom, Bandung.

Dalam menyusun buku tugas akhir ini penulis mendapat banyak sekali ilmu pengetahuan dan pengalaman yang berharga selama menyusun buku ini. Semoga ilmu yang didapat dapat berguna untuk ke depannya.

Ucapan terima kasih penulis sampaikan kepada semua pihak yang telah memberikan dukungan sehingga tugas akhir ini dapat diselesaikan. Semoga Allah membalas kebaikan semuanya dengan yang lebih baik. Penulis memohon maaf apabila didapati hal yang kurang berkenan pada penulis. Oleh sebab itu, penulis menerima dengan lapang dada segala bentuk kritik dan saran yang bersifat membangun dari pembaca untuk perbaikan di masa yang akan datang.

Akhir kata, penulis berharap semoga tugas akhir ini dapat bermanfaat untuk ke depannya dan berguna sehingga dapat digunakan dengan sebaik baiknya.

Bandung, Juli 2015

Afrusah Satrio Bia Pratama