

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum warahmatullah wabarakatuh

Segala puji dan syukur penulis haturkan kehadiran Allah SWT yang telah melimpahkan rahmat-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir yang berjudul **“Kontrol Kestabilan Gerak Robot *Line Follower* Dengan Accelerometer dan Gyroscope Menggunakan Metode Logika Fuzzy”**. Tugas akhir ini merupakan salah satu kewajiban penulis dalam menyelesaikan studi untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik di Program Studi Teknik Elektro Universitas Telkom. Selain tujuan utama sebelumnya, tugas akhir ini diharapkan dapat menambah wawasan dan pengetahuan bagi civitas akademika maupun pihak lain yang membutuhkan wawasan terkait penelitian yang telah penulis selesaikan.

Selama menyelesaikan tugas akhir ini, penulis menyadari masih banyak kekurangan baik dalam proses maupun hasil penelitian yang penulis selesaikan. Oleh sebab itu, penulis memohon maaf apabila ada kekurangan baik dari segi penelitian maupun penulisan buku tugas akhir ini. Penulis juga menerima segala bentuk saran maupun kritik terkait tugas akhir yang telah penulis selesaikan. Saran dan kritik bagi tugas akhir ini sangat bermanfaat bagi kelanjutan penelitian dan ilmu terkait.

Semoga tugas akhir yang telah penulis selesaikan ini dapat bermanfaat bagi diri penulis sendiri, dan berguna bagi pengembangan masyarakat, bangsa, dan negara pada umumnya.

Wassalamu'alaikum warahmatullah wabarakatuh

Bandung, 3 Juli 2015

Nandika Wibowo