

KATA PENGANTAR

Assalaamu'alaikum Wr. Wb.

Puji syukur kehadirat Allah SWT yang selalu memberikan ketetapan yang terbaik dan yang selalu memberikan keajaiban, pertolongan kepada penulis sebagai makhluk-Nya sehingga tugas akhir ini dapat diselesaikan dengan baik dan tepat pada waktunya.

Tugas akhir yang berjudul “PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI KENDALI LENGAN ROBOT BERBASIS PENGENALAN GERAK DENGAN JOYSTICK ACCELEROMETER” ini dirancang dengan tujuan agar dapat memberikan manfaat bagi kemajuan teknologi khususnya pada bidang robotika Indonesia.

Ucapan terima kasih penulis sampaikan semua pihak yang telah memberikan dukungan sehingga tugas akhir ini dapat diselesaikan. Penulis menyadari bahwa tugas akhir ini masih memiliki banyak kekurangan. Oleh karena itu penulis sangat mengharapkan saran, kritik, dan perbaikan yang membangun dari berbagai pihak agar tugas akhir ini menjadi teknologi yang lebih baik.

Wassalaamu'alaikum Wr. Wb.

Bandung, Juli 2011

Penulis