

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Wr.Wb.

Segala puji dan syukur penulis ucapkan kepada Allah SWT yang telah memberikan rahmat-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir yang berjudul “SISTEM KENDALI KECEPATAN DAN ARAH KEMUDI PADA ROBOT MOBIL TANPA PENGEMUDI”. Tugas akhir ini disusun dengan tujuan untuk memenuhi syarat bagi penulis untuk dapat memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Program Studi Teknik Elektro di Universitas Telkom.

Penulis menyadari bahwa dalam penyusunan dan penulisan tugas akhir ini masih jauh dari kata sempurna dan masih banyak terdapat kekurangan. Oleh sebab itu, penulis memohon maaf untuk segala kesalahan dan kekurangan dalam penyusunan tugas akhir ini. Penulis sangat terbuka akan segala jenis kritik dan saran yang akan membuat penulis menjadi lebih baik lagi kedepannya. Selain itu, ucapan terima kasih penulis sampaikan kepada semua pihak yang telah memberikan dukungan dan nasihat selama proses tugas akhir ini. Semoga Allah SWT membalas semua kebaikan yang telah diberikan kepada penulis.

Dengan selesainya tugas akhir ini, penulis berharap semoga tugas akhir ini dapat menjadi manfaat dan kebaikan bagi kita semua, baik untuk penulis dan pembaca serta dunia pendidikan untuk pengembangan ilmu pengetahuan di masa yang akan datang.

Wassalamu'alaikum Wr. Wb.

Bandung, Agustus 2019

Penulis

Rafsanjani