

## KATA PENGANTAR

Assalamualaikum Wr. Wb

Alhamdulillah rabbil ‘alamin, puji syukur atas rahmat dan karunia Allah SWT yang telah memberikan kesempatan penulis untuk dapat menyelesaikan Tugas Akhir yang berjudul “Implementasi *Inverse Kinematics* untuk Pola Jalan Robot Penari *Humanoid*”. Penyusunan Tugas Akhir ini yang disertai dengan penelitian terkait dimaksudkan untuk memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan Pendidikan Tingkat Sarjana Strata 1 di Program Studi Teknik Elektro, Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom.

Penulis mengucapkan terima kasih kepada semua pihak yang telah memberikan dukungan, arahan, serta masukan dalam penyusunan Tugas Akhir ini. Dalam penyusunan Tugas Akhir ini penulis menyadari masih jauh dari kata sempurna. Maka dari itu, penulis memohon maaf atas semua kesalahan dan kekurangan selama pengerjaan Tugas Akhir ini.

Penulis berharap Tugas Akhir ini dapat bermanfaat dan dapat menambah wawasan bagi para pembaca dan juga penulis. Dengan segala kerendahan hati, penulis sangat menerima masukan berupa kritik dan saran yang membangun agar lebih baik kedepannya.

Wassalamualaikum Wr. Wb

Bandung, 12 Januari 2023



Penulis,

Riyan Fadlillah

NIM 1102180256