

UCAPAN TERIMA KASIH

Dengan mengucap rasa syukur kepada Allah SWT karena atas rahmat dan karunia-Nya penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir dengan judul “Implementasi Inverse Kinematics untuk Pola Jalan Robot Penari Humanoid”. Selama pengerjaan Tugas Akhir ini, penulis banyak mendapatkan bantuan, dukungan, doa, masukan, motivasi dan hiburan dalam penyelesaiannya. Oleh karena itu, dengan penuh rasa hormat, penulis ingin menyampaikan rasa terima kasih kepada:

1. Bapak Widodo dan Ibu Dwi Ariyanti selaku orang tua penulis yang selalu memberikan doa, motivasi dan semangat kepada penulis sehingga tugas akhir ini dapat diselesaikan, serta tidak lupa juga saudara penulis khususnya Muchlis yang telah membantu banyak dalam penyusunan Tugas Akhir ini.
2. Bapak Angga Rusdinar, S.T., M.T., Ph.D. dan Bapak Simon Siregar, S.Si., M.T. selaku dosen pembimbing 1 dan 2 yang telah banyak membantu penulis dengan meluangkan waktu, memberikan masukan, dan solusi dalam penyelesaian Tugas Akhir ini.
3. Bapak Ir.Porman Pangaribuan, M.T. selaku dosen wali dan dosen pengajar atas segala bimbingan, dukungan dan ilmu yang telah diberikan.
4. M. Fiqri Suhandha selaku partner seperjuangan yang telah berjuang bersama-sama dari awal hingga hasil akhir penyelesaiannya berupa Tugas Akhir ini.
5. Teman-teman seperjuangan di kelas EL-42-05 Elektro angkatan 2018 yang telah menemani penulis dari masa awal perkuliahan sampai pengerjaan Tugas Akhir ini selesai. Semoga kita tetap saling mendukung satu sama lain dan bisa bertemu kembali.

Semoga Allah SWT membalas semua kebaikan yang telah diberikan dalam penyelesaian Tugas Akhir ini, Amin.