

## KATA PENGANTAR

Segala puji syukur dan terima kasih kepada Tuhan Yang Maha Esa karena atas berkat dan rahmat-Nya penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir ini dengan Judul “Implementasi Pengendali *Close Loop* Field Oriented Control Untuk Motor PMSM Pada Robot Rehabilitasi Menggunakan BTS 7960” dengan baik. Penulis berterima kasih atas segala bantuan dan bimbingan serta dukungan yang diperoleh dalam menyusun ini. Ucapan terima kasih ditujukan kepada:

1. Kedua Orang Tua, saudara , dan keluarga besar yang selalu memberikan dukungan, semangat dan doa selama berkuliah hingga menyelesaikan tugas akhir ini.
2. Bapak Dimas Adiputra, B.SC., M.Phil., Ph.D selaku pembimbing 1 yang telah membantu dan memberikan dukungan, bimbingan, serta saran kepada penulis dalam menyelesaikan laporan tugas akhir.
3. Bapak Rifki Dwi Putranto, S.T., M.T. selaku pembimbing 2 yang telah membantu dan memberikan saran kepada penulis dalam menyelesaikan laporan tugas akhir.
4. Ibu Anifatul Faricha, S.T., M.Sc., Ph.D selaku dosen penguji 1 dalam sidang tugas akhir ini yang telah memberikan kritik dan saran dalam berlangsungnya penyelesaian tugas akhir ini.
5. Bapak Moch. Iskandar Riansyah, S.ST., M.T. selaku dosen penguji 2 dalam sidang tugas akhir ini yang turut memberikan kritik dan saran dalam berlangsungnya proyek tugas akhir ini
6. Bapak/Ibu Dosen Teknik Elektro yang telah membantu dan memberikan dukungan kepada seluruh Mahasiswa Teknik elektro dalam menyelesaikan laporan tugas akhir.