

KATA PENGANTAR

Assalamual'aikum warahmatullahi wabarakatuh.

Segala puji saya sampaikan kehadiran Allah SWT yang telah melimpahkan rahmat dan hidayah-Nya sehingga saya dapat menyelesaikan sebuah tugas akhir dengan judul **"KONTROL POSISI ROBOT BERODA DENGAN *IMAGE PROCESSING* BERBASIS *OPENCV*"**.

Tugas akhir yang telah saya selesaikan ini merupakan syarat untuk mendapatkan gelar sarjana teknik elektro di Universitas Telkom. Berawal dari peminatan kontrol di jurusan S1 teknik elektro pada saat saya berkuliah dan konsultasi saya kepada salah satu dosen pembimbing yang akhirnya membuat ide untuk membuat robot mobil pengangkut barang mulai terpikirkan. Ide yang didapatkan bertujuan untuk mempermudah proses pengangkutan barang di pabrik dan juga mengurangi human error. Proses pengerjaan robot mobil ini terbagi menjadi dua bagian yaitu pembuatan robot mobil dan sistem deteksi warna untuk navigasi.

Tugas akhir yang saya buat ini adalah membuat sistem deteksi warna untuk robot mobil yang dibuat. Tugas akhir ini tentunya memerlukan pengembangan agar sistem deteksi warna yang dibuat bisa lebih baik. Untuk itu, kritik dan saran yang membangun sangat diperlukan untuk penyempurnaan tugas akhir ini. Semoga apa yang telah saya buat ini bisa bermanfaat untuk kemajuan diri saya, dan juga kemajuan robotika di Indonesia.

Wassalamu'alaikum warahmatullahi wabarakatuh.

Bandung, 26 Desember 2015

Penulis



Asep Fauzan Setiaji