

## **KATA PENGANTAR**

Puji syukur penulis panjatkan kehadirat Tuhan Yang Maha Esa, karena atas berkat Rahmat-Nya penulis dapat menyelesaikan penulisan tugas akhir yang berjudul Implementasi Adaptive Cruise Control Berbasis Fuzzy Logic untuk Kendali Pedal Gas dan Rem pada Mobil.

Tidak lupa penulis mengucapkan terima kasih dan penghargaan yang setinggi-tingginya kepada semua pihak yang telah membantu penulis dalam menyelesaikan penelitian ini.

Penulis menyadari bahwa dalam penelitian ini masih banyak kekurangan dan ketidaksempurnaan. Oleh karena itu, penulis mohon kepada semua pihak untuk dapat menyumbangkan kritik dan saran yang bersifat membangun agar penulis dapat membuat penelitian yang lebih baik lagi di masa yang akan datang.

Harapan penulis, semoga penelitian ini dapat berguna bagi penulis pada khususnya dan pada khalayak luas pada umumnya.

Jakarta, Juni 2014

Bagus Mulya Primadhana