KATA PENGANTAR

بسم الله الرحمن الرحيم

Assalamu'alaikum Warahmatullahi Wabarakatuh

Segala puji syukur penulis panjatkan kepada Allah SWT yang telah memberikan rahmat, hidayah serta petunjuk-Nya sehingga Tugas Akhir dengan judul "**Perancangan Dan Implementasi Kontrol Posisi Lengan Robot Untuk Pengambilan Objek Menggunakan Kamera dan Metode *Inverse Kinematics***" ini dapat diselesaikan dengan baik. Adapun Tugas Akhir ini disusun sebagai salah satu syarat kelulusan pada Program Sarjana Teknik Elektro Institut Teknologi Telkom, Bandung.

Ucapan terima kasih penulis sampaikan semua pihak yang telah memberikan dukungan sehingga tugas akhir ini dapat diselesaikan. Penulis menyadari tugas akhir ini masih jauh dari kesempurnaan yang disebabkan karena keterbatasan yang penulis miliki. Untuk itu saran dan kritik yang bersifat membangun dari pembaca sangat penulis harapkan demi perbaikan di masa yang akan datang yang bisa dikirimkan melalui email penulis di wahyu_itt@yahoo.com.

Dengan segala kerendahan hati, penulis berharap semoga tugas akhir ini dapat bermanfaat bagi pembaca dan penulis khususnya, serta bagi dunia pendidikan pada umumnya.

Wassalamualaikum Wr. Wb.

Bandung, 7 Juni 2012

Penulis

Wahyu