UCAPAN TERIMA KASIH

Segala puji bagi Allah SWT atas segala rahmat, karunia, dan cintanya yang selalu dilimpahkan kepada penulis sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir ini, yang merupakan syarat kelulusan strata-1 Program Studi Teknik Elektro, Institut Teknologi Telkom.

Tugas akhir dengan judul "**Perancangan Dan Implementasi Kontrol Posisi Lengan Robot Untuk Pengambilan Objek Menggunakan Kamera dan Metode *Inverse Kinematics***" ini diharapkan dapat bermanfaat bagi perkembangan ilmu pengetahuan dan teknologi di Indonesia.

Dalam penyelesaian tugas akhir ini, penulis mendapatkan bantuan dan dukungan dari berbagai pihak. Maka dari itu, pada kesempatan ini dengan segala kerendahan hati, penulis ingin menyampaikan terima kasih kepada:

1. Ayahanda, Ibunda, serta kakak penulis atas doa dan cintanya serta segala motivasi dan dukungannya sehingga tugas akhir ini dapat selesai.
2. Bapak **Porman Pangaribuan ST., MT.** sebagai pembimbing 1 atas bimbingan, saran, bantuan, dan masukan-masukan yang diberikan selama proses pengerjaan tugas akhir ini.
3. Bapak **Mohamad Ramdhani ST.,MT.** sebagai pembimbing 2 atas bimbingan, saran, bantuan, dan masukan-masukan yang diberikan selama proses pengerjaan tugas akhir ini.
4. Bapak **Sarwoko, MSC. IR**. sebagai wali dosen dan Bapak **Ahmad Rizal ST., MT** sebagai kaprodi Teknik Elektro, yang memberikan banyak dukungan kepada penulis.
5. Bapak **Ary Murti ST., MT** selaku Pembina Laboratorium Automasi Industri atas izinnya dalam peminjaman kit lengan robot untuk tugas akhir ini.
6. Keluarga Besar **Electronics And Intelligence Robotic Research Group (EIRRG)** IT Telkom, yang telah memberikan banyak kesan dan wawasan kepada penulis.
7. Keluarga besar **Tim Roobics, Dedel**, **Tio**, **Fadhil**, **Sobri, Budi**, dll atas kerja sama dan kekompakannya untuk Tim KRI.

8. Divisi Berkaki dan Humanoid EIRRG, atas perizinannya dalam peminjaman motor servo AX-12.
9. Keluarga besar **Laboratorium Elektronika** dan **Laboratorium Rangkaian Listrik** IT Telkom atas motivasi yang diberikan kepada penulis dalam mengerjakan tugas akhir ini.
10. **Asisten Laboratorium Teknik digital, Dasar Sistem Kontrol, PSE dan Mikroprosesor** atas perizinannya dalam peminjaman alat maupun fasilitas lain yang berkaitan dengan tugas akhir ini.
11. Teman-teman **seperjuangan** (TE-2008) yang berada pada sisi selatan gedung N lantai 3 atas kebersamaannya saling memotivasi dalam mengerjakan tugas akhir kita semua.
12. Semua teman-teman **Jurusan Elektro TE-08** atas segala kebersamaan, bantuan, dan motivasi yang selalu diberikan kepada penulis selama empat tahun menjalankan studi di Teknik Elektro IT Telkom.
13. Seluruh dosen Fakultas Elektro dan Komunikasi Institut Teknologi Telkom atas ilmu-ilmu dan motivasi yang diberikan untuk terus maju menjadi yang terbaik dalam hidup serta seluruh staf karyawan Fakultas Elektro dan Komunikasi ITT yang telah membantu penulis dalam hal administrasi selama Empat tahun berada di Program Studi Teknik Elektro IT Telkom.
14. Seluruh civitas akademika Institut Teknologi Telkom atas segala bantuannya dan pihak-pihak lain yang turut terlibat langsung ataupun tidak langsung dalam penyelesaian tugas akhir ini.

Sebagai manusia biasa yang serba terbatas, wajar kiranya jika dalam pengerjaan tugas akhir ini masih banyak kekurangan yang perlu diperbaiki. Oleh karenanya, segala masukan dan kritik akan diterima dengan senang hati.

Bandung, 7 Juni 2012

Penulis