

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Warahmatullahi Wabarakatuh.

Dengan memanjatkan puji dan syukur kehadirat Allah SWT atas rahmat dan izin-Nya lah sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir. Shalawat serta salam senantiasa tersampaikan kepada junjungan Nabi besar Rasulullah Muhammad SAW beserta keluarga dan para sahabatnya yang merupakan suri tauladan bagi umat manusia yang telah menyampaikan ajaran agama Islam sehingga kita pun bisa merasakan nikmatnya.

Tugas Akhir dengan judul "PERANCANGAN OBJECT FOLLOWER ROBOT UNTUK SISTEM SCANNING DAN TRACKING OBJECT FOLLOWER MENGGUNAKAN KONTROL PID" ini disusun sebagai salah satu syarat untuk menyelesaikan pendidikan tahap sarjana di jurusan Teknik Fisika Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom Bandung.

Tugas akhir ini dibuat dengan tujuan dapat mensejajarkan orientasi *mobile robot* dan kamera menggunakan sensor kompas. Sistem kontrol yang dirancang agar *object follower robot* dapat bergerak menuju objek yang dideteksi menggunakan sistem kontrol PID. Pada penelitian ini diharapkan agar kontrol proporsional mampu mengatasi *error* yang terjadi pada sistem sehingga robot *mobile robot* dan kamera dapat sejajar.

Semoga buku Tugas Akhir ini yang telah dibuat dapat bermanfaat untuk masyarakat luas.

Wassalamu'alaikum Warahmatullahi Wabarakatuh.

Bandung, 29 Januari 2018



Heni Dwi Juniar

(1108130074)