

## KATA PENGANTAR



Puji syukur panjatkan kehadiran Allah SWT yang telah memberikan rahmat dan karunia-Nya, sholawat serta salam kepada Rasulullah SAW sehingga penelitian tugas akhir ini dapat terselesaikan dengan lancar dan tanpa menemui kendala yang berarti. Berhubungan dengan tugas akhir ini, berharap dapat menyubangkan sesuatu yang sekiranya dapat bermanfaat untuk kemudian di aplikasikan dalam kehidupan sehari – hari.

Dengan segala kerendahan hati menyadari bahwa penyusunan tugas akhir ini masih banyak kekurangan sehingga jauh dari kata sempurna. Oleh karena itu, mohon maaf apabila terjadi kesalahan baik dalam hal penulisan maupun penyampaian.

Terwujudnya tugas akhir ini tidak lepas dari bantuan berbagai pihak yang telah mendorong dan membimbing penulis, baik tenaga, ide – ide, maupun pemikiran. Oleh karena itu, penulis ingin mengucapkan terima kasih yang sebesar - besarnya kepada semua pihak yang telah memberi masukan dan membantu sehingga tugas akhir yang berjudul **PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI METODE *LQR* (LINEAR QUADRATIC REGULATOR) UNTUK SISTEM SUSPensi AKTIF PADA MODEL  $\frac{1}{2}$  SEPEDA MOTOR** ini terselesaikan dengan baik.

Semoga dapat bermanfaat dan menambah wawasan serta dapat diaplikasikan secara nyata khususnya di bidang otomotif dalam hal mekatronika.

Bandung, 21 Januari 2019

Penulis