

## KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Warahmatullahi Wabarakatuh.

Alhamdulillahirobbil'alamiin. Segala puji dan syukur penulis panjatkan kehadiran Allah SWT yang senantiasa telah memberikan rahmat dan karunia-Nya sehingga penulis dapat menyusun dan menyelesaikan Tugas Akhir ini dengan judul "Perancangan *Object Follower* menggunakan kinematik invers pada *Mobile Robot*". Tugas Akhir ini merupakan sebagai salah satu syarat untuk menyelesaikan pendidikan tahap Strata-1 Teknik Elektro Fakultas Teknik Elektro di Universitas Telkom.

Penulis menyadari bahwa masih banyak kekurangan dalam penyusunan Tugas Akhir ini, baik dalam ilmu pengetahuan maupun perancangan sistem yang dibuat penulis karena keterbatasan yang dimiliki penulis. Oleh karena itu, penulis mengharapkan kritik dan saran yang bersifat membangun, guna untuk memperbaiki dan mengembangkan penelitian selanjutnya yang lebih baik.

Penulis meminta maaf sebesar-besarnya atas segala kekurangan yang telah penulis lakukan selama menyelesaikan Tugas Akhir. Semoga Tugas Akhir ini memberikan banyak manfaat bagi penulis dan pembaca, serta dunia pendidikan pada umumnya.

Wassalamu'alaikum Warahmatullahi Wabarakatuh.

Bandung, 21 Juli 2019

Penulis