

## KATA PENGANTAR

Dengan diselesaikannya tugas akhir yang berjudul Perancangan dan Implementasi Kendali Lingkar Tertutup *Gait* Robot Hexapod untuk Mendeteksi, Menaiki Dan Menuruni Tangga. Buku ini telah disusun sebagai syarat dalam menyelesaikan pendidikan tahap sarjana pada Fakultas Teknik Elektro Universitas Telkom Program Pendidikan Teknik Fisika.

Buku ini dibuat sebagaimana penulis memberikan dedikasi mengenai ilmu robotika, terkhususnya robot berkaki yang penulis berikan ilmu ini terkhususnya kepada laboratorium EIRRG (*Electronics and Intelligent Robotic Research Group*) Universitas Telkom.

Penulis sadar bahwa masih terdapat banyak kekurangan baik dari perancangan sistem, implementasi alat, dan penyusunan buku. Oleh karena itu kritik dan saran yang membangun sangat penting bagi pembaca sekalian.

Dengan segala kerendahan hati, diharapkan buku ini dapat bermanfaat dan dapat memberi ilmu bagi pembaca serta dapat dikembangkan ke arah yang lebih baik

Bandung, 13 Agustus 2021

Penulis