

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Warahmatullah Wabarakatuh

Puji syukur kehadirat Allah Subhanahu Wa Ta'ala karena dengan karunia dan rahmat-Nya dapat diselesaikan tugas akhir dengan judul Implementasi Metode Kontrol Pada *Autonomous Mobile Robot* Dengan Fungsi *Lyapunov-Barrier* Terhadap Sistem Navigasi *Waypoint*. Buku ini disusun sebagai syarat untuk menyelesaikan pendidikan tahap sarjana pada Fakultas Teknik Elektro Universitas Telkom.

Pada proses penulisan buku ini disadari bahwa masih terdapat banyak kekurangan, baik dari perancangan sistem maupun penulisan buku. Oleh karena itu kritik dan saran yang membangun sangat penting.

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

Assalamu'alaikum Warahmatullah Wabarakatuh

Bandung, 07 Agustus 2021



Ridlho Khoirul Fachri

1102174100