

## KATA PENGANTAR

Puji dan syukur penulis panjatkan kepada hadirat Tuhan Yang Maha Esa, karena atas berkat dan rahmat-Nya, penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir dengan judul “Desain Kendali Kecepatan dan Posisi dengan Kalman Filter pada *Mobile Robot*”. Pengerjaan Tugas Akhir ini merupakan syarat untuk mendapatkan gelar Sarjana Teknik pada program studi S1 Teknik Elektro Universitas Telkom. Penulis menyadari tanpa bantuan dan bimbingan dari berbagai pihak, penyusunan Tugas Akhir ini sangatlah sulit bagi penulis untuk dapat menyelesaikannya.

Penulis menyadari bahwa dalam penyusunan Tugas Akhir ini masih terdapat banyak kekurangan, besar harapan penulis untuk mendapatkan kritik dan saran agar kedepannya dapat menjadi lebih baik. Akhir kata, penulis berharap semoga Tugas Akhir ini dapat membawa manfaat dan dapat menambah wawasan bagi penulis maupun pembaca.

Bandung, 20 Juli 2022

Penulis