

UCAPAN TERIMAKASIH

Dengan mengucapkan syukur kepada Tuhan Yang Maha Esa karena atas karunia dan rahmat-Nya penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir yang berjudul “Desain Kendali Kecepatan dan Posisi dengan Kalman Filter pada *Mobile Robot*”. Pada pengerjaan Tugas Akhir ini, penulis mendapatkan banyak bantuan, baik motivasi, saran, maupun bantuan fisik. Oleh karena itu, penulis ingin mengucapkan terimakasih kepada:

1. Tuhan Yang Maha Esa, yang selalu memberi ketenangan, kesehatan, selalu melindungi dan memberkati penulis atas segala yang dilakukan serta kerjakan hingga penyelesaian Tugas Akhir ini.
2. Kedua orang tua penulis, yang selalu memberikan dukungan penuh dalam finansial, motivasi, dan do'a selama perkuliahan hingga Tugas Akhir.
3. Kakak dan Adik kandung penulis, yang telah memberikan dukungan finansial, semangat, dan motivasi selama mengerjakan Tugas Akhir.
4. Bapak M Ridho Rosa, S.T., M.Sc selaku pembimbing I dari penulis yang telah meluangkan banyak waktu serta memberikan saran dan solusi selama penulis menyusun Tugas Akhir hingga selesai.
5. Bapak Azam Zamhuri Fuadi, S.T., M.T. selaku pembimbing II dari penulis yang telah meluangkan banyak waktu serta memberikan saran dan solusi selama penulis menyusun Tugas Akhir hingga selesai.
6. Bapak Angga Rusdinar, S.T., M.T., Ph.D selaku wali dosen penulis yang selalu menuntun dan memberikan arahan kepada penulis dari awal perkuliahan hingga penyusunan Tugas Akhir.
7. Rafif Rizqullah, M. Nur Faizi, Gabriel Aryo W, Rizky Perdana P, Adeel Suviyanto dan teman-teman elektro EL-42-01 yang tidak dapat disebutkan satu-persatu yang telah memberikan dukungan selama penyusunan Tugas Akhir penulis, terkhusus kepada Aipujana Tiara Santoso yang telah menemani dan bertukar pikiran dalam penyusunan Tugas Akhir.
8. Felix, Billy Ahmad A., Dea Ashari O., Afif Dimas H. dan teman-teman asisten laboratorium EIRRG yang tidak dapat disebutkan satu-persatu yang telah membantu memberikan motivasi dan fasilitas dalam penyusunan Tugas Akhir.