

## **KATA PENGANTAR**

Assalamu'alaikum Warahmatullah Wabarakatuh

Puji syukur kehadirat Allah SWT, yang telah memberikan karunia dan rahmat-nya sehingga penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir ini yang berjudul “Penerapan Kendali Fungsi Lyapunov Barrier Untuk Navigasi Mobile Robot Berbasis GPS”. Buku ini disusun berdasarkan perancangan, pengujian, dan analisis yang telah dilakukan oleh penulis sebagai salah satu syarat untuk menyelesaikan pendidikan tahap sarjana pada Fakultas Teknik Elektro Universitas Telkom. Buku Tugas Akhir ini dapat selesai berkat bimbingan, bantuan, dan doa dari berbagai pihak. Penulis sangat bertrimakasih kepada seluruh pihak yang terlibat dalam proses penyelesaian buku ini.

Pada penulisan buku ini penulis sadar bahwa masih banyak kekurangan dibuku ini, oleh karna itu kritik dan saran yang membangun sangat dibutuhkan agar penelitian selanjutnya dapat dilakukan lebih baik. Semoga Tugas Akhir ini dapat bermanfaat bagi pembacanya.

Terimakasih.

Wassalamu'alaikum Warahmatullah Wabarakatuh

Bandung, 05 September 2022

Jakaisa Riskhalifah Bhuwana

1102184164