

KATA PENGANTAR

Segala puji dan syukur kepada Tuhan yang maha Esa, buku yang berjudul “ Pengembangan Sistem Pengukuran Jarak Objek Untuk Kendaraan Otonom Roda Tiga ” ini ditulis, dan penulis sangat bersyukur atas kehadiran-Nya serta limpahan rahmat dan karunia yang dilimpahkan kepada penulis selama penyelesaiannya.

Penyusunan ini sebagai syarat untuk menyelesaikan pendidikan tingkat sarjana dan bertujuan untuk memberikan kontribusi ilmiah dalam bidang teknologi kendaraan listrik. Fokus utama dari penelitian ini adalah untuk mengembangkan sistem pengereman yang efisien dan aman. Dalam proses penelitian dan penulisan buku ini, penulis mengucapkan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada semua pihak yang terlibat atas dukungan, bimbingan, dan kontribusinya yang murah hati dalam penulisan buku ini :

1. Bapak Dr.-Ing. Fiky Y. Suratman, S.T., M.T. dan Bapak Dr. Eng. Arief Suryadi .S.T., M.T sebagai dosen pembimbing, atas bimbingan, arahan, serta motivasi yang diberikan selama penulisan buku ini.
2. Ibu Wahmisari Priharti, B.Sc, M.Sc, Ph.D selaku dosen pengampuh mata kuliah PTA EL-44-CD2 yang membantu dalam pembuatan serta pengoreksian penulisan *Capstone Design* ini.
3. Keluarga penulis yang selalu memberikan dukungan, doa, dan semangat dalam perjalanan penulisan buku ini.
4. Teman-teman seperjuangan yang terus memberikan dukungan, bantuan, dan kolaborasi dalam berbagi ide dan pengetahuan.
5. Semua pihak yang telah membantu dan memberikan data, literatur, serta informasi yang menjadi dasar dalam penulisan buku ini.

Semoga buku ini dapat menginspirasi penelitian lebih lanjut dalam pengembangan ilmu pengetahuan dan teknologi, khususnya di bidang kendaraan listrik otonom. Sementara penulis mengakui bahwa tulisannya mungkin tidak sempurna. Kritik, saran, dan masukan yang membangun dari para pembaca sangat diharapkan untuk perbaikan buku ini, mengingat keterbatasan ilmu dan pengetahuan penulis.