

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Wr. Wb.

Puji syukur penulis ucapkan kepada Allah SWT yang Maha Pengasih lagi Maha Penyayang karena dengan rahmat-Nya penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir berjudul “Desain dan Implementasi Kendali Kecepatan Motor pada Robot dengan Empat Roda *Omni* Menggunakan Metode Logika *Fuzzy*” tepat pada waktunya.

Buku ini disusun dengan tujuan untuk memenuhi syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Program Studi S1 Teknik Elektro di Universitas Telkom. Buku ini disusun berdasarkan hasil dari perancangan, pengambilan data dan analisis yang telah dilakukan oleh penulis.

Penulis menyadari dalam penyusunan Buku ini tidak akan selesai tanpa bantuan dan doa dari berbagai pihak. Karena itu pada kesempatan ini kami ingin mengucapkan terima kasih kepada pihak – pihak yang telah memberi bantuan dan doa kepada penulis. Semoga kebaikan yang telah diberikan kepada penulis mendapat balasan yang lebih dari Allah SWT. Amin.

Demikian Buku ini penulis susun agar nantinya dapat memberi manfaat atau ilmu kepada pembaca yang berhubungan dengan buku tugas akhir ini. Akhir kata, penulis menyadari bahwa buku ini masih memiliki kekurangan. Oleh karena itu kritik dan saran penting bagi penulis untuk kesempurnaan buku tugas akhir ini.

Wassalamu'alaikum Wr. Wb.

Bandung, 22 juni 2016

Penulis