

KATA PENGANTAR

Segala puji bagi Allah Swt karena atas rahmat, hidayah, serta petunjuk-Nya penulis dapat menyelesaikan tugas akhir dengan judul “*Perancangan Dan Implementasi Inverse kinematic pada Pengendalian Gerak Robot Humanoid*” dengan sebaik-baiknya. Adapun Tugas Akhir ini disusun sebagai salah satu syarat kelulusan pada Program Sarjana Teknik Elektro Universitas Telkom, Bandung.

Selama pengerjaan tugas akhir berlangsung, penulis banyak mendapatkan manfaat dan pembelajaran dalam kegiatan penelitian dan penulisan tugas akhir. Penulis juga mendapatkan berbagai pengalaman yang dapat memberikan pengembangan diri bagi penulis.

Ucapan terima kasih penulis sampaikan kepada semua pihak yang telah memberikan dukungan sehingga tugas akhir ini dapat diselesaikan. Semoga Allah membalas kebaikan semuanya dengan yang lebih baik. Penulis memohon maaf sedalam-dalamnya jika mendapati hal yang kurang berkenan pada penulis.

Penulis berharap tugas akhir ini dikerjakan dan diselesaikan dengan sebaik-baiknya, namun tentu banyak sekali kekurangan yang terdapat pada penulisan laporan ini. Oleh sebab itu, penulis dengan lapang dada menerima segala bentuk kritik dan saran yang bersifat membangun dari pembaca untuk perbaikan di masa yang akan datang.

Dengan segala kerendahan hati, penulis berharap semoga tugas akhir ini dapat memberikan manfaat yang seluas-luasnya dan menjadi suatu kebaikan bagi pembaca dan penulis khususnya, serta bagi dunia pendidikan pada umumnya.

Bandung, Juni 2014

Penulis