

KATA PENGANTAR

Assalamu'alaikum Wr. Wb

Puji serta syukur penulis ucapkan atas kehadiran Tuhan Yang Maha Esa, telah memberikan segala karunia, rahmat, hidayah serta petunjuk-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir dengan judul “**Penerapan Sensor Vision Pada Sistem Navigasi Berbasis *Fuzzy Logic* Untuk *Automated Guided Vehicle (AGV)***” dengan sebaik-baiknya. Adapaun Tugas Akhir ini disusun sebagai salah satu syarat untuk mendapatkan gelar Sarjana Teknik Elektro di Universitas Telkom.

Dengan terselesaikannya tugas akhir ini, penulis menyadari bahwa penulisan tugas akhir ini masih banyak kekurangan dan jauh dari kata sempurna, walaupun penulis telah berusaha semaksimal mungkin dalam melakukan penelitian dan pengujian. Untuk itu, kritik dan saran tetap diharapkan, guna kesempurnaan skripsi tugas akhir ini. Penulis juga mendapatkan berbagai pengalaman yang dapat memberikan pengembangan diri bagi penulis.

Ucapan terima kasih dan permohonan maaf penulis sampaikan kepada semua pihak yang telah memberikan dukungan, bantuan serta doa hingga terselesaikan penulisan tugas akhir ini. Oleh sebab itu, penulis menerima segala bentuk kritik dan saran yang bersifat membangun dari pembaca untuk perbaikan di masa yang akan datang.

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

Wassalamu'alaikum Wr. Wb

Bandung, 24 Agustus 2020



Penulis,
Hilmy Rifaldi