

KATA PENGANTAR

Puji syukur kepada Tuhan Yang Maha Esa karena dengan rahmat dan karunia-Nya penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir berjudul “Kendali Kecepatan Putar Motor BLDC dengan Metode PID *anti-windup* pada Simulator Penggerak Kendaraan Listrik Otonom” tepat waktu. Buku ini disusun untuk memenuhi syarat memperoleh gelar Sarjana teknik pada Program Studi Teknik Elektro di Universitas Telkom.

Ucapan terima kasih penulis sampaikan kepada Bapak Dr.-Ing. Fiky Y. Suratman selaku Dosen Pembimbing Pertama, Bapak Dr. Eng. Arief Suryadi Satyawan, S.T., M.T. selaku Dosen Pembimbing Kedua dan Muhammad Nurohman F, S.T. selaku pembina dan asisten pembina lapangan Pusat Riset Telekomunikasi pada Badan Riset dan Inovasi Nasional (BRIN) yang telah memberikan arahan, saran, dan masukan selama proses penelitian berlangsung. Adapun Buku ini disusun berdasarkan hasil dari perancangan, pengambilan data dan analisis selama pengerjaan oleh penulis.

Akhir kata, penulis menyadari bahwa Buku yang dirancang ini masih jauh dari kata sempurna. Oleh karena itu, penulis mengharapkan kritik dan saran yang membangun dari berbagai pihak sebagai bahan masukan untuk memperbaiki dan menyempurnakan laporan yang disusun di masa mendatang. Semoga laporan kerja praktik ini dapat memberikan manfaat serta berdampak baik bagi berbagai pihak.

Bandung, 14 Januari 2024