

## **KATA PENGANTAR**

Segala puji dan syukur kami panjatkan kepada Allah SWT yang telah melimpahkan rahmat dan karunia-Nya sehingga kami dapat menyelesaikan buku Tugas Akhir *Capstone Design* dengan judul “Pengembangan Lengan Robot 3-DOF Sebagai Alat Demonstrasi Metode Kendali Optimal”, Tugas Akhir ini disusun untuk memenuhi salah satu syarat untuk menyelesaikan pendidikan pada program studi S1 Teknik Elektro, Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom. Kami menyadari bahwa dalam pembuatan buku Tugas Akhir ini masih belum sempurna. Oleh karena itu, kami sangat mengharapkan kritik dan saran yang membangun dari berbagai pihak yang dapat menyempurnakan Tugas Akhir ini dan agar kami dapat memberikan kontribusi yang lebih baik. Akhir kata kami mengucapkan terima kasih banyak kepada semua pihak yang terlibat dalam pengerjaan Tugas Akhir ini. Semoga Tugas Akhir ini dapat bermanfaat bagi banyak pihak.