

KATA PENGANTAR

Puji syukur penulis panjatkan ke hadirat Tuhan Yang Maha Esa atas rahmat dan karunia-Nya sehingga Tugas Akhir yang berjudul "*Penerapan Filter Kalman dalam Pengolahan Data IMU untuk Stabilitas Arah Prototipe Kendaraan Otonom*" ini dapat diselesaikan dengan baik dan tepat waktu. Tugas Akhir ini disusun sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Program Studi Teknik Elektro, Fakultas Teknik Elektro, Universitas Telkom. Penulis menyadari bahwa masih terdapat berbagai kekurangan dalam penyusunan karya ini, sehingga kritik dan saran yang membangun sangat diharapkan untuk perbaikan di masa mendatang. Penulis berharap Tugas Akhir ini dapat memberikan kontribusi dalam pengembangan ilmu pengetahuan di bidang teknik elektro, khususnya dalam ranah kendaraan otonom, serta menjadi referensi yang bermanfaat bagi penelitian selanjutnya.

Bandung, 9 Juli 2025

Penulis