

KATA PENGANTAR

Puji syukur penulis panjatkan ke hadirat Allah SWT, karena atas rahmat dan karunia-Nya penulis dapat menyelesaikan skripsi ini yang berjudul

" Perancangan Algoritma Pergerakan Robot CDPR Menggunakan Metode *Linear Interpolation* ". Skripsi ini disusun sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana strata satu (S1) Program Studi Sistem Komputer Universitas Komputer Indonesia.

Dalam proses penyusunan skripsi ini, penulis telah menerima banyak bantuan, bimbingan, dan dukungan dari berbagai pihak. Oleh karena itu, dengan segala kerendahan hati, penulis ingin menyampaikan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada:

1. Orang tua dan keluarga yang selalu memberikan doa, dukungan, dan semangat tanpa henti kepada penulis.
2. Bapak Taufiq Nuzwir Nizar, M.Kom, M.T. selaku dosen pembimbing yang selalu membantu dan membimbing, penulis dalam mengerjakan tugas akhir sampai selesai.
3. Bapak Usep Mohammad Ishaq, Ph.D. selaku Ketua Program Studi Sistem Komputer
4. Teman-teman seperjuangan, yang tidak bisa saya sebutkan namanya satu – persatu yang telah menjadi bagian kenangan penulis selama menjalani perkuliahan di kampus UNIKOM.

Penulis menyadari bahwa skripsi ini masih jauh dari sempurna dan masih terdapat kekurangan serta keterbatasan. Oleh karena itu, penulis sangat mengharapkan saran dan kritik yang membangun dari berbagai pihak untuk perbaikan di masa mendatang.

Akhir kata, penulis berharap semoga skripsi ini dapat memberikan manfaat bagi pengembangan ilmu pengetahuan, khususnya di bidang teknologi, serta dapat menjadi referensi bagi peneliti selanjutnya.