

## KATA PENGANTAR

Puji dan syukur penulis panjatkan ke hadirat Allah S.W.T. atas rahmat dan karunia-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir ini yang berjudul “Implementasi *Deep Q-Network* Untuk Simulasi Kendaraan Balap Otonom Di Lingkungan Dinamis”. Tugas akhir ini disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar sarjana komputer di Fakultas Teknik dan Ilmu Komputer Program Studi Teknik Informatika Universitas Komputer Indonesia.

Penyusunan skripsi ini tidak akan terwujud tanpa mendapat dukungan, bantuan dan masukan dari berbagai pihak. Penulis ingin menyampaikan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada :

1. Allah S.W.T. atas segala pertolongan, karunia ilmu dan nikmat kesehatan sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir ini.
2. Keluarga yang penulis cintai, yakni Bapak Asep Sugianto, Ibu Nina Fatimah, adik Farid Akbar, nenek Nurlatifah
3. Rizki Nurfitriah Amelia, yang telah banyak memberikan segala bentuk semangat dan dukungan dalam menyusun tugas Akhir.
4. Galih Hermawan, S.Kom, M.T selaku dosen pembimbing yang telah membimbing, mendukung dan memberikan masukan yang sangat berharga dalam menyusun Tugas Akhir sampai selesai.
5. Irfan Maliki, S.T., M.Kom dan Alif Finandhita, S.Kom, M.T selaku dosen reviewer sekaligus dosen penguji yang memberikan banyak masukan.
6. Seluruh pihak yang tidak dapat penulis sebutkan satu persatu yang telah berkontribusi dalam menyelesaikan tugas akhir ini.

Penulis menyadari Tugas Akhir ini masih jauh dari sempurna dengan segala kekurangan. Penulis mengharapkan kritik dan saran yang membangun untuk Tugas Akhir ini. Akhir kata, semoga skripsi ini dapat bermanfaat khususnya bagi penulis dan umumnya bagi pembaca.

Bandung, Agustus 2024

Penulis