KATA PENGANTAR

Segala puji syukur penulis panjatkan bagi Allah SWT, yang dengan rahmat dan karunia-Nya penulis dapat menyelesaikan laporan tugas akhir ini. Dalam penyelesaian tugas akhir ini penulis mendapat bimbingan dan dukungan dari banyak pihak, untuk itu penulis ingin mengucapkan terimakasih kepada:

1. Dr. Yusrila Yeka Kerlooza yang telah banyak memberikan saran, motivasi dan bimbingan selama pelaksanaan tugas akhir di Laboratorium Divisi Robotika UNIKOM.
2. S. Indriani L, M.T selaku dosen pembimbing yang memberi koreksi dan arahan penulisan laporan ini.
3. Taufiq Nuzwir Nizar, M.Kom yang telah memberikan arahan dan masukan selama pelaksanaan tugas akhir.
4. Rodi Hartono, S.T yang memberikan banyak wawasan dan koreksi yang membangun selama pelaksanaan tugas akhir.
5. Rekan-rekan seperjuangan di Laboratorium Divisi Robotika Unikom, yang tidak kenal lelah dalam melakukan riset dan memberikan suasana kekeluargaan.
6. Kedua orang tua yang telah memberikan dukungan, doa dan kepercayaan kepada penulis selama menempuh pendidikan.

Semoga Allah SWT, membalas budi baik semua pihak dengan kebaikan dan pahala yang berlipat. Penulis menyadari bahwa laporan kerja praktek ini masih memiliki kelemahan untuk itu kritik dan saran sangat diharapkan.

Bandung, Agustus 2012

Penyusun