

KATA PENGANTAR

Puji syukur kehadirat Allah SWT atas petunjuk, rahmat, dan hidayah-Nya Skripsi dengan judul “Robot Lengan 3 DOF Dengan Metode Forward Kinematics Denavit-Hartenberg Untuk Mesin Pembuat Kopi” dapat diselesaikan tanpa ada halangan apapun sesuai dengan waktu yang telah ditentukan. Skripsi ini adalah sebagai syarat dalam menyelesaikan pendidikan tahap sarjana pada Program Studi Sarjana Teknik Elektro Universitas Sangga Buana YPKP.

Dalam penyusunan Skripsi ini, penulis banyak memperoleh petunjuk dan bimbingan dari berbagai pihak. Sehingga pada kesempatan ini, penulis mengucapkan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada :

1. Bapak Dr. H. Asep Effendi R., SE., M.Si. PIA. CFA. CRBC selaku pimpinan Rektorat Universitas Sangga Buana YPKP.
2. Bapak Slamet Risnanto, ST., M.Kom selaku Dekan Fakultas Teknik Universitas Sangga Buana YPKP.
3. Bapak Ketut Abimanyu, ST., MT selaku Ka. Prodi Fakultas Teknik Elektro Universitas Sangga Buana YPKP.
4. Ibu Nina Lestari, ST., MT selaku sebagai Dosen Pembimbing.

Penulis menyadari bahwa Skripsi ini masih jauh dari sempurna. Oleh karena itu segala kritik dan saran yang bersifat membangun sangat diharapkan demi kesempurnaan penulisan di masa yang akan datang. Penulis berharap semoga Skripsi ini dapat bermanfaat bagi pembaca dan dapat dijadikan referensi demi pengembangan ke arah yang lebih baik.

Bandung, Agustus 2022



Deden Hadian

NPM. 2114181006