

KATA PENGANTAR

Puji syukur kepada Tuhan Yang Maha Esa atas berkat dan anugerah-Nya sehingga penulis dapat menyelesaikan laporan tugas akhir yang berjudul:

PERANCANGAN SIMULASI SISTEM PERENCANAAN DAN PELACAKAN JALUR UNTUK PENGHINDARAN OBJEK PENGHALANG PADA KENDARAAN OTONOM

Laporan tugas akhir ini merupakan salah satu syarat yang harus ditempuh untuk menyelesaikan Program Sarjana di Program Studi Teknik Elektro, Jurusan Teknologi Industri dan Proses, Institut Teknologi Kalimantan (ITK) Balikpapan. Untuk itu kami mengucapkan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada:

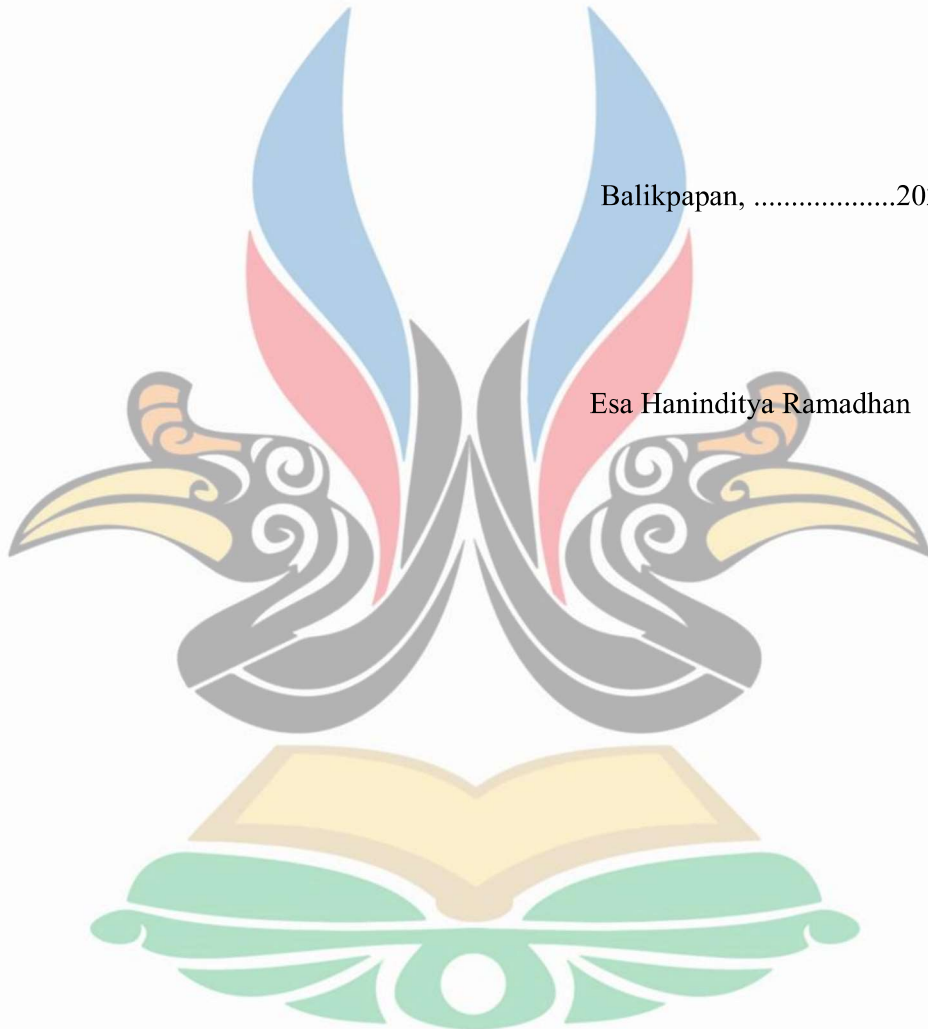
1. Bapak Thorikul Huda, S.T., M.T. selaku Dosen Pembimbing Utama dan Bapak Yun Tonce Kusuma Priyanto, S.T., M.T. selaku Dosen Pembimbing Pendamping.
2. Bapak Muhammad Agung Nursyeha, S.T., M.T. selaku Koordinator Tugas Akhir Program Studi Teknik Elektro Jurusan Teknologi Industri dan Proses ITK.
3. Bapak Kharis Sugiarto, SST., M.T. selaku Koordinator Program Studi Teknik Elektro Jurusan Teknologi Industri dan Proses ITK.
4. Bapak/Ibu Seluruh Dosen Program Studi Teknik Elektro dan Bapak/Ibu Tendik Program Studi Teknik Elektro Jurusan Teknologi Industri dan Proses ITK.
5. Bapak Slamet Karyantono, Ibu Eni Supadmi dan juga Salma Nabila Ramadhani yang senantiasa memberikan dukungan baik secara moral maupun materi selama perkuliahan dan pengerjaan Tugas Akhir.
6. Teman-teman penulis Andi Asri Abdillah dan Mardi Junita Kallolangi, yang secara tidak langsung juga memberikan dukungan kepada penulis dalam pengerjaan Tugas Akhir.
7. Teman-teman Tunaks Woweks dan Voltage 21 yang sudah menemani dari awal memulai perjalanan sampai sekarang.

8. Serta semua pihak yang terlibat dalam penyusunan laporan Tugas Akhir ini.

Kami menyadari bahwa penyusunan laporan tugas akhir ini masih jauh dari sempurna, karena itu kami mengharapkan segala kritik dan saran yang membangun. Semoga tugas akhir ini dapat bermanfaat bagi kita semua. Atas perhatiannya kami ucapkan terima kasih.

Balikpapan,2025

Esa Haninditya Ramadhan



www.itk.ac.id