

## KATA PENGANTAR

Puji dan syukur peneliti panjatkan kehadirat Allah SWT yang telah memberikan rahmat, karunia dan hidayah-Nya, sehingga peneliti dapat menyelesaikan laporan penelitian dengan judul “Perancangan Sistem Kestabilan *Quadcopter Robot* Berbasis MultiWii SE v2.5”, yang merupakan persyaratan untuk meraih gelar Sarjana Pendidikan Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Negeri Jakarta. Pada kesempatan ini saya ingin menyampaikan ucapan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada :

1. Drs. Jusuf Bintoro, MT selaku dosen pembimbing pertama dan Drs. Pitoyo Yuliatmojo, MT selaku dosen pembimbing kedua yang telah banyak memberikan solusi dan pendapat dalam menyelesaikan skripsi saya.
2. Orang tua saya yang telah membantu baik material maupun non-material sehingga selesainya skripsi yang saya kerjakan.
3. Kepada teman-teman Elektronika 2010 yang banyak memberika motivasi dan semangat untuk menyelesaikan skripsi saya.

Penulisan penelitian ini tentunya masih banyak kekurangan baik isi maupun tulisan, akibat dari keterbatasan pengetahuan yang dimiliki peneliti, maka dari itu peneliti bersedia untuk menerima kritikan dan saran yang membangun. Akhir kata, saya harapkan semoga skripsi ini bermanfaat bagi yang membacanya.

Jakarta, Januari 2015

Dendy Gema Arta Kurniawan

NIM 5215101613