

**PURWARUPA KESEIMBANGAN  
*QUADCOPTER DRONE***

***PROTOTYPE OF BALANCED QUADCOPTER  
DRONE***

**LAPORAN TUGAS AKHIR**

Diajukan Untuk Memenuhi Persyaratan Dalam Meraih Gelar Strata Satu (S1)  
Pada Program Studi Sistem Komputer, Fakultas Teknik,  
Universitas Kristen Maranatha,  
Bandung.

**Yustinus Permana Laksana**

**1027010**



**PROGRAM STUDI S-1 SISTEM KOMPUTER  
FAKULTAS TEKNIK  
UNIVERSITAS KRISTEN MARANATHA  
BANDUNG  
2017**

# KATA PENGANTAR

Puji dan syukur atas kehadiran Tuhan Yang Maha Esa karena atas berkat dan rahmat-Nya sehingga Penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir yang berjudul *Purwarupa Keseimbangan Quadcopter Drone*.

Pada pelaksanaan Tugas Akhir ini, Penulis banyak mendapat bantuan dan kerja sama dari berbagai pihak. Untuk itu pada kesempatan ini, Penulis ingin menyampaikan terima kasih kepada:

1. Bapak Andrew Sebastian Lehman, S.T., M.Eng. selaku Dosen Pembimbing Tugas Akhir dan dosen-dosen sistem komputer yang telah bersedia meluangkan waktu untuk memberikan bimbingan serta memberikan pengarahan kepada Penulis hingga Tugas Akhir ini selesai.
2. Orang tua dan seluruh anggota keluarga atas dorongan moral maupun materil.
3. Kepada semua teman-teman mahasiswa Sistem Komputer yang telah membantu memberi dukungan dalam pengerjaan Tugas Akhir ini.
4. Pihak lain yang tidak dapat Penulis sebutkan satu-persatu, yang telah membantu Penulis dalam pengerjaan Tugas Akhir ini.

Penulis menyadari bahwa Laporan Tugas Akhir ini masih jauh dari kesempurnaan. Oleh karena itu, kritik dan saran sangat diharapkan untuk menyempurnakan Tugas Akhir ini.

Akhir kata, kiranya sistem otomatisasi pintu parkir pada gedung apartemen ini dapat berguna bagi Mahasiswa/i Sistem Komputer di Universitas Kristen Maranatha khususnya dan masyarakat umum.

Bandung, Agustus 2017

Penulis