KATA PENGANTAR

Puji syukur penulis panjatkan kehadirat Allah SWT karena dengan ridho dan kuasa-Nya laporan tugas akhir ini dapat diselesaikan tepat pada waktunya dan untuk segala kemudahan yang diberikan-Nya selama menjalankan tugas akhir ini.

Laporan akhir ini merupakan syarat untuk menempuh pendidikan sarjana Teknik Elektro di Universitas Komputer Indonesia. Judul dari tugas akhir yang telah dilakukan adalah **"Implementasi Sensor Percepatan dan Gyroscope Untuk Menentukan Trajectory Roket KOMURINDO Menggunakan Inertial Navigation System (INS) Berbasis."**

Dalam kesempatan ini, penulis ingin menyampaikan banyak terimakasih kepada semua pihak yang telah membantu dalam penyusunan penyelaseain tugas akhir maupun laporan tugas akhir ini.

1. Kedua orang tua yang selalu memberi semangat dan *suport* yang luar biasa yang sangat berarti dalam menjalani kerja prektek ini.
2. Kakak dan adik-adik yang selalu memberikan do'a demi kelancaran tugas akhir ini.
3. Dosen pembimbing satu Muhammad Aria, MT. atas motivasi yang diberikan dan juga segala bantuan baik moril maupun masukan-masukan dalam penyelesaian masalah. Sehingga penulis dapat tetap bertahan dalam menjalani tugas akhir ini.
4. Dosen pembimbing dua Boby Kurniawan, ST. M.Kom atas saran dan kemudahan yang di berikan selama menjalani tugas akhir ini.

5. Kepada panitia tugas akhir Tri Rahajoeningroem, MT. atas kesempatan yang diberikan kepada penulis untuk tetap bisa mengikuti sidang.
6. Seluruh dosen dan staf pengajar program studi teknik elektro Universitas Komputer Indonesia telah memberikan bekal ilmu.
7. Syukri Gazali Suatkab atas segala bantuan dan juga bimbingannya yang luar biasa dalam menjalani tugas akhir ini.
8. Dede Choerudin teman seperjuangan yang mensuport dalam pelaksanaan tugas akhir ini.
9. Leonardus Sitohang menjadi pengantar keberangkatan menuju medan sidang dan membawa peralatan perang.
10. Lagha Yudha Pradana atas semangat dan keceriaan yang diberikan dalam menempuh pendidikan di teknik elektro UNIKOM.
11. Teman-teman anggota *divisi roket and unmanned sistem* atas bantuannya. Terutama seluruh anggota Neo Arjuna atas kebersamaan dan usaha pantang mundurnya hingga menjadi ciri khas untuk tim ini.
12. Teman-teman seperjuangan elektro-08 atas segala kerjasama dan bantuannya baik dari sisi akademik maupun non-akademik yang luar biasa. Kita bisa selama kita mau berusaha.
13. Juga untuk Puput Andriyanti atas segala support, pengertian dan perhatiannya selama pengerjaan tugas akhir ini sangat memotivasi dan memberi semangat.

Besar harapan semoga laporan tugas akhir ini dapat menjadi acuan dan sumber informasi tentang teknologi *inertial navigation system* (INS) oleh pembaca.

Bandung, 6 Agustus 2012

Penulis