

## KATA PENGANTAR

Puji dan syukur penulis panjatkan kehadirat Tuhan Yang Maha Esa, yang telah melimpahkan rahmat, karunia dan hidayah-Nya, sehingga penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir (TA) ini yang berjudul “Rancang Bangun Lengan Robot Menggunakan *Leap Motion* Berbasis Arduino”. Tugas akhir ini diajukan guna melengkapi salah satu syarat untuk mendapatkan gelar sarjana Teknik Elektro Universitas Mercubuana Jakarta.

penulis mengucapkan banyak terimakasih kepada:

1. Bapak Prof. Dr. Ngadino Surip, MS. selaku Rektor Universitas Mercubuana.
2. Bapak Danto Sukmajati, M.Sc., Ph.D. selaku Dekan Fakultas Teknik Elektro Universitas Mercu Buana.
3. Bapak Prof. Dr. Masydzulhak Djamil, SE., MM. selaku direktur operasional kampus D.
4. Bapak Dr. Setyo Budiyanto, ST., MT Selaku Kepala Program Study Teknik Elektro Universitas Mercubuana.
5. Bapak Hendri, ST. MT. Selaku Dosen program studi Teknik Elektro Universitas Mercu Buana di Kampus D Mercu Buana Bekasi.
6. Ibu Ketty Siti Salamah, ST., MT. Selaku Dosen Pembimbing Tugas Akhir yang telah memberikan petunjuk dan arahnya dalam membuat tugas akhir ini.
7. Teman - teman dari kelas Karyawan Universitas Mercu Buana Kampus D program studi Teknik Elektro.
8. Semua pihak yang membantu penulis dalam menyelesaikan tugas akhir ini.

dengan senang hati menerima kritik dan sarannya yang bersifat membangun demi penyempurnaan tugas akhir ini. Semoga Tugas Akhir ini dapat bermanfaat bagi semua pihak, bagi rekan-rekan mahasiswa Mercu Buana, rekan mahasiswa universitas lainnya, semua pembaca dan bagi penulis khususnya.

Bekasi, September 2018

Moroisa Tumulun Anes  
Penulis