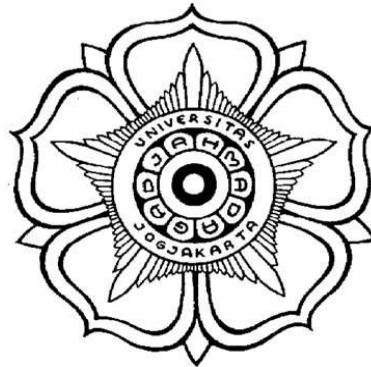


TESIS

**DESAIN DAN IMPLEMENTASI METODE KENDALI
LINEAR QUADRATIC REGULATOR PADA
SIKAP LONGITUDINAL DAN LATERAL PESAWAT TANPA
AWAK (UAV) *FLYING WING***

DESIGN AND IMPLEMENTATION OF LQR CONTROL
METHOD ON LONGITUDINAL AND LATERAL ATTITUDE
UAV FLYING WING



ARDI PUSPA KARTIKA

15/388459/PPA/04898

**PROGRAM STUDI S2 ILMU KOMPUTER
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2018

TESIS

**DESAIN DAN IMPLEMENTASI METODE KENDALI
LINEAR QUADRATIC REGULATOR PADA
SIKAP LONGITUDINAL DAN LATERAL PESAWAT TANPA AWAK
(UAV) *FLYING WING***

DESIGN AND IMPLEMENTATION OF LQR CONTROL METHOD ON
LONGITUDINAL AND LATERAL ATTITUDE UAV FLYING WING

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat
Master of Computer Science



ARDI PUSPA KARTIKA

15/388459/PPA/04898

**PROGRAM STUDI S2 ILMU KOMPUTER
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2018