

TESIS

**SISTEM KENDALI PENAHAN JALUR PENERBANGAN PADA
WAHANA VTOL-PLANE DALAM MENELUSURI WAYPOINT
MENGUNAKAN METODE *LINEAR QUADRATIC REGULATOR (LQR)***



Oleh:

AKHMAD JAYADI

18/433764/PPA/05579

**PROGRAM MAGISTER ILMU KOMPUTER
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA**

2020