

# Scalable Multicopter UAV Trajectory Planning using Mixed-Integer Linear Programming

Jorik De Waen

Thesis voorgedragen tot het behalen  
van de graad van Master of Science  
in de ingenieurswetenschappen:  
computerwetenschappen, hoofdoptie  
Artificiële intelligentie

**Promotor:**  
Prof. dr. T. Holvoet

Academiejaar 2016 – 2017