

# Long long long long long long long title

Add sub title if useful

Thomas Meurer

Meeting Name, Place (Country)

December 9th, 2016

## Color and thickness

- Emphasizing text cell
  - \cEmph provides **this text**
  - \ctEmph provides **this text**
  - \tEmph provides **this text**
  - \bEmph provides **this text**
  - \btEmph provides **this text**

## Some examples

```
\begin{displaybox}{0.995\textwidth}
```

Example 1: use `0.995\textbackslash textwidth` for full width box

```
\end{displaybox}
```

Example 1: use `0.995\textwidth` for full width box

```
\begin{alignbox}{0.75\textwidth}
```

Use for math related environments including text line (blank line below)

```
\begin{align}
```

$$y = x^2$$

```
\end{align}
```

```
\end{alignbox}
```

Use for math related environments including text line (blank line below)

$$y = x^2 \tag{1}$$

## Some examples

```
\begin{alignbox}{0.5\textwidth}  
  \begin{align}  
    y = x^2  
  \end{align}  
\end{alignbox}
```

$$y = x^2 \quad (2)$$

This shows the use of an `\texttt{inlinebox}` environment

```
\begin{inlinebox}{1cm}  
  abc  
\end{inlinebox}
```

his shows the use of an `inlinebox` environment

abc

## Inversionsbasierte Trajektorienplanung

- **Differenzielle Flachheit** [Fliess et al. '95]

Ein System  $\dot{x} = f(x, u)$  wird **differenziell flach** genannt, wenn ein so genannter **flacher Ausgang**  $y = h(x, u)$ ,  $\dim y = \dim u$  existiert, so dass

$$x(t) = \theta_x(y, \dot{y}, \dots, y^{(\beta)}), \quad u(t) = \theta_u(y, \dot{y}, \dots, y^{(\beta+1)}).$$

⇒ **Differenzielle Zustands- und Eingangsparametrierung**

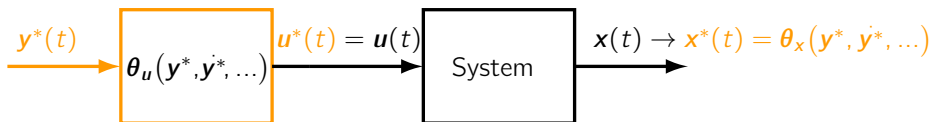
## Inversionsbasierte Trajektorienplanung

- **Differenzielle Flachheit** [Fliess et al. '95]

Ein System  $\dot{x} = f(x, u)$  wird **differenziell flach** genannt, wenn ein so genannter **flacher Ausgang**  $y = h(x, u)$ ,  $\dim y = \dim u$  existiert, so dass

$$x(t) = \theta_x(y, \dot{y}, \dots, y^{(\beta)}), \quad u(t) = \theta_u(y, \dot{y}, \dots, y^{(\beta+1)}).$$

⇒ **Differenzielle Zustands- und Eingangsparametrierung**



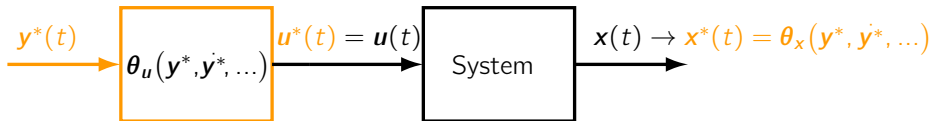
## Inversionsbasierte Trajektorienplanung

- **Differenzielle Flachheit** [Fliess et al. '95]

Ein System  $\dot{x} = f(x, u)$  wird **differenziell flach** genannt, wenn ein so genannter **flacher Ausgang**  $y = h(x, u)$ ,  $\dim y = \dim u$  existiert, so dass

$$x(t) = \theta_x(y, \dot{y}, \dots, y^{(\beta)}), \quad u(t) = \theta_u(y, \dot{y}, \dots, y^{(\beta+1)}).$$

⇒ **Differenzielle Zustands- und Eingangsparametrierung**



⇒ Methodische Übertragung auf **verteilt-parametrische Systeme**

---

# Long long long long long long long title

## Contact data

Thomas Meurer

Chair of Automatic Control

Faculty of Engineering

Kiel University

 <http://www.control.tf.uni-kiel.de>

 [tm@tf.uni-kiel.de](mailto:tm@tf.uni-kiel.de)