# Mögliche Fragen zum Vortrag „Real time Optimization of a Quadcopter“

1. Kostenfunktion
   1. Wie sieht sie aus?
   2. Warum?
   3. „Einstellungsmöglichkeiten“ der Parameter
2. Quaternionen
   1. Wie sieht der Korrekturterm aus?
   2. Warum nicht einfach nach Integrationsschritt normieren?
3. Aktive Menge/Ungleichungsnebenbedingungen
   1. Warum keine Ungleichungen?
   2. Was ist aktive Menge?
   3. Wie arbeiten wir damit?
4. Startlösung
   1. Woher bekommen wir sie?
   2. Wie wichtig ist sie?
5. DGL-Löser
   1. Welche Varianten ausprobiert?
6. Approximationen
   1. Was approximiert?
   2. Zeitgewinn <-> Genauigkeitsverlust