

Vyššie uvedené príklady, môžu byť integrované do predmetu Riadenie Nelineárnych systémov napríklad priamo prezentovaním na prednáške.

Alebo môžu byť poskytnuté ako dodatočný materiál s vypracovanými príkladmi k prednáškam, na precvičenie metód návrhu.

Keďže obsahujú aj porovnanie s PID, čo zahŕňa návrh lin. regulátora v rovnovážnom stave linearizáciou, môžu byť využité na porovnanie lin. riadenia s nelineárnym, ale aj ako príklady na precvičenie linearizácie.

Je možné výsledok návrhu pomocou jednotlivých metód demonštrovať pomocou priloženej animácie riadenia polohy kyvadla v programe Matlab.