

		Lambda-Tuning	Pol-Platzierung	LQR	Ziegler-Nichols	MATLAB systune	MATLAB looptune	Genetischen Algorithmen	Differential Evolution	Neuroevolution
Reglerverhalten	Stabilität	8	9	9	6	10	10	3	3	3
	Zeitverhalten	8	7	9	6	10	10	3	3	3
	Stationär	10	10	10	10	10	10	3	3	3
	Robustheit	8	8	7	3	10	10	3	3	3
Systemvoraussetzung	Instabil möglich	✗	✓	✓	✗	✓	✓	✓	✓	✓
	MIMO fähig	✗	✓	✓	✗	✓	✓	✓	✓	✓
	Nichtlinear fähig	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✓	✓	✓
	Zeitvariant fähig	✗	✗	✗	✗	✗	✗	✓	✓	✓
	Strukturoffenheit	1	1	1	3	10	8	10	10	10
Parametrierung	Benutzerfreundlichkeit	8	7	6	9	5	3	5	5	5
	Reglerstruktur Vorgabe erforderlich	✓	✗	✗	✗	✓	✓	✓	✓	✗
	Flexibilität der Optimierungsvorgaben	5	1	6	3	10	10	10	10	10
Automatisierungsgrad	Benötigt MATLAB	✗	✗	✗	✗	✓	✓	✗	✗	✗
	Eingriff des Anwenders	7	1	5	8	8	8	8	8	8